EKR-KB1

MODE D'EMPLOI

INDEX

1 OUVERTURE DE L'EMBALLAGE ET CONTRÔLE DU CONTENU 6

1.1 Contenu de l'emballage 6
1.2 Ouverture de l'emballage 6
1.3 Contrôle du marquage 6
1.4 Marquage 6

2 DESCRIPTION 7

2.1 Caractéristiques 7
2.1.1 Pupitre 7
2.1.2 Configuration 7
2.1.3 Sécurité 7
2.2 Appareils pouvant être connectés au pupitre EKR-KB1 7
2.2.1 Matrices vidéo 7
2.2.2 Multiplexeur vidéo 7
2.2.3 DVR 8
2.2.4 Récepteurs de télémétrie et dômes motorisés 8
2.3 Fonction des touches et des connecteurs 8
2.4 Touches double action 9
2.5 Dip-switch 9

3 LIGNES DE COMMUNICATION ET CONNEXIONS 10

3.1 Ligne vidéo et lignes télémétrie 10
3.2 RS485 avec exemples de câblage 10
3.3 Raccordement standard 11
3.4 Un pupitre par ligne 12
3.5 Plusieurs appareils sur la même ligne 12

4 CONFIGURATION DU PUPITRE 13

4.1 Touches 13
4.2 Choix et entrée des données 13
4.3 Description des menus de configuration 13
4.4 Attribution des lignes de télémétrie 15
4.5 Validation des caméras et assignation des récepteurs 15
4.5.1 Configuration par défaut 16
4.5.2 Menu de validation caméras 16
4.5.3 Menu d'assignation récepteurs 16
4.5.4 Modification de la liste 16
4.5.5 Remarque sur l'assignation des récepteurs 18
4.5.6 Message d'avertissement 18
4.6 Validation des moniteurs 18
4.6.1 Configuration par défaut 18
4.6.2 Modification de la liste 18
4.7 Validation des multiplexeurs 19
4.7.1 Configuration par défaut 19
4.7.2 Modification de la liste 19
4.8 Validation demande de fonctions 19
4.9 Calibrage et test du Joystick 20
4.10 Avertisseur sonore (buzzer) 21
4.11 Mot de passe 21
4.12 Messages d'avertissement et d'erreur 21
4.13 Test automatique des canaux sériels 22
4.13.1 Opérations de test automatique 22
4.14 Protocole Macro: fonctions spécifiques 23
4.14.1 Description 23
4.14.2 Fonctions spécifiques liées au protocole Macro 23

5 GESTION VIDÉO 24
5.1 Description de l'afficheur 24
5.2 Vidéo: concepts fondamentaux 24
5.2.1 Sélection directe d'une caméra 24
5.2.2 Sélection de la caméra précédente / suivante 25
5.2.3 Contrôle des magnétoscopes numériques Everfocus 25
5.2.4 "Vues" 26
5.2.5 Récepteurs associés aux caméras 27
5.3 Matrice vidéo SM328A 28
5.3.1 Description 28
5.3.2 Connexion 28
5.3.3 Configuration du dispositif vidéo 28
5.4 Matrices vidéo Eneo EKR-32/8 29
5.4.1 Description 29
5.4.2 Connexion 29
5.4.3 Configuration du dispositif vidéo 29
5.5 Matrices SM42A et SM82A 30
5.5.1 Description 30
5.5.2 Connexion 30
5.5.3 Configuration du dispositif vidéo 30
5.6 Matrices vidéo Eneo EKR-8/4 et EKR-16/4 31
5.6.1 Description 31
5.6.2 Connexion 31
5.6.3 Programmation de la matrice 32
5.7 Matrices LXRPS42A et LXRPS82A Linxs 33
5.7.1 Description 33
5.7.2 Connexion 33
5.7.3 Programmation de la matrice 34
5.8 Matrice vidéo SW328 35
5.8.1 Description 35
5.8.2 Connexion 35
5.8.3 Configuration de la matrice 35
5.9 Matrice vidéo SW164OSM 36
5.9.1 Description 36
5.9.2 Connexion 36
5.9.3 Programmation de la matrice 38
5.10 Multiplexeur vidéo Eneo 39
5.10.1 Description 39
5.10.2 Connexion directe 39
5.10.3 Fonctions spécifiques 40
5.11 Multiplexeur vidéo SP16C 41
5.11.1 Description 41
5.11.2 Connexion directe 41
5.11.3 Fonctions spécifiques 42
5.12 Contrôle du multiplexeur à travers un dispositif vidéo 43
5.12.1 Sélection d'un moniteur connecté à la matrice vidéo 43
5.12.2 Sélection d'un moniteur connecté au multiplexeur 43
5.13 Multiplexer vidéo Sony 44
5.13.1 Description 44
5.13.2 Matériel et documents de référence 44
5.13.3 Branchement direct 44
5.13.4 Configuration 45
5.13.5 Fonctions consacrées 45
5.14 DVR Sony 47
5.14.1 Description 47
5.14.2 Matériel et documents de référence 47
5.14.3 Branchement direct 47
5.14.4 Configuration 48
5.14.5 Menu spécial SEARCH 48
5.14.6 Menu spécial COPY 48
5.14.7 Fonctions consacrées 48
5.15 Multiplexeur Ademco 50

5.15.1 Description 50
5.15.2 Connexion directe 50
5.15.3 Fonctions spécifiques 51
5.16 Multiplexer Sanyo 52
1.1.1 Description 52
5.16.2 Matériel et documents de référence 52
5.16.3 Branchement direct 52
5.16.4 Configuration 53
5.16.5 Fonctions consacrées 53
5.16.6 Choix du protocole 54
5.16.7 Indications sur l'écran 54
5.17 DVR Everfocus 55
5.17.1 Description 55
5.17.2 Connexion 55
5.17.3 Configuration du DVR 55
6 CONTRÔLE DE LA TÉLÉMÉTRIE 55
6.1 Contrôle en direct ou par le coaxial du système vidéo 56
6.2 Opérations de base des commandes de télémétrie 57
6.2.1 Changement d'un récepteur à un autre 57
6.3 Résolution de problèmes de communication pupitre - récepteur 57
6.4 Remarques concernant le contrôle de la télémétrie 58
6.4.1 Codes spécifiques 58
6.4.2 Conventions de typographie 58
6.5 Dôme Elbex 59
6.5.1 Matériel et documents de référence 59
6.5.2 Remarque importante concernant les protocoles 59
6.5.3 Connexion 59
6.5.4 Configuration du dôme 59
6.5.5 Contrôle du dôme 59
6.5.6 Mouvement du dôme 60
6.5.7 Autopan 60
6.5.8 Limites mouvement 60
6.5.9 Preset, balayage, home 60
6.5.10 Contrôle auto scan 61
6.5.11 Fonctions de timer 61
6.5.12 Système optique 62
6.5.13 Relais auxiliaires 64
6.5.14 Autres fonctions 64
6.6 Dôme Elmo 65
6.6.1 Matériel et documents de référence 65
6.6.2 Connexion 65
6.6.3 Programmation 65
6.6.4 Auto-pan 66
6.6.5 Preset (préposition), scan (balayage), home 67
6.6.6 Séquences et Cruise (patrouille) 67
6.6.7 Autres fonctions 67
6.7 Tourelle Eneo 68
6.7.1 Matériel et documents de référence 68
6.7.2 Connexion 68
6.7.3 Configuration tourelle 68
6.7.4 Autopan 69
6.7.5 Prédéfinition, balayage, home 69
6.7.6 Patrouille 69
6.7.7 Relais auxiliaires 70
6.7.8 Limites de positionnement 70
6.7.9 Autres fonctions 70
6.8 Dôme Ernitec Saturn 71
6.8.1 Matériel et documents de référence 71
6.8.2 Connexion 71
6.8.3 Configuration 71
6.8.4 Auto-pan 72
6.8.5 Preset (préposition), scan (balayage), patrol (patrouille) et home 72
6.8.6 Relais auxiliaires: 73

6.8.7 Objectifs: 73
6.8.8 Position de retour: 73
6.8.9 Autres codes spécifiques 73
6.9 Dôme Eneo Fastrax II 74
6.9.1 Matériel et documentation de référence 74
6.9.2 Connexion 74
6.9.3 Configuration 74
6.9.4 Préposition, balayage, home 75
6.9.5 Balayage automatique, Patrouille et Modèle 75
6.10 Dôme JVC TK-C675 76
6.10.1 Matériel et documents de référence 76
6.10.2 Connexion 76
6.10.3 Configuration 76
6.10.4 Auto-pan 77
6.10.5 Preset (préposition), home, scan (balayage) 77
6.10.6 Patrol (patrouille) 78
6.10.7 Autres commandes et codes spécifiques 78
6.11 Dôme JVC TK-C676 79
6.11.1 Matériel et documents de référence 79
6.11.2 Connexion hardware du dôme 79
6.11.3 Programmation du dôme 79
6.11.4 Configuration 79
6.11.5 Fonctions ajoutées par rapport au modèle TK-C675 79
6.11.6 Preset, home, scan 79
6.11.7 Contacts auxiliaires 79
6.11.8 Autres fonctions 80
6.11.9 Zoom e focus 80
6.12 Dôme Panasonic 81
6.12.1 Matériel et documents de référence 81
6.12.2 Remarque importante concernant les protocoles 81
6.12.3 Connexion 81
6.12.4 Programmation 82
6.12.5 Auto-pan 82
6.12.6 Fonctions Auto-pan pour le modèle WV-CS850 82
6.12.7 Limitation du mouvement pour le modèle WV-CS850 83
6.12.8 Preset (préposition), scan (balayage), home 83
6.12.9 Configuration Patrol (patrouille) pour le modèle WV-CS850 83
6.12.10 Configuration Patrol (patrouille) pour modèle WV-CS600 83
6.12.11 Configuration shutter (obturateur) et sensibilité électronique 83
6.12.12 Autoflip (Rotation automatique) 84
6.12.13 Optique et flip (rotation) 84
6.12.14 Relais (uniquement modèle WV-CS850) 84
6.12.15 Autres fonctions (uniquement modèle WV-CS850) 85
6.13 Dôme Pelco 86
1.1.1 Matériel et documents de référence 86
6.13.2 Connexion 86
6.13.3 Configuration 86
6.13.4 Preset (préposition), scan (balayage), home 86
6.13.5 Pattern (patrouille) 87
6.13.6 Zone 87
6.13.7 Optique 87
6.13.8 Relais et alarmes 87
6.13.9 Autres fonctions 88
6.13.10 Courbe de vitesse 88
6.14 Dôme Samsung 89
1.1.1 Matériel et documents de référence 89
6.14.2 Connexion 89
6.14.3 Configuration 89
6.14.4 Auto-pan 90
6.14.5 Preset (préposition), scan (balayage), home, patrol (patrouille) 90
6.14.6 Pattern (patrouille) 91
6.14.7 Autres fonctions 91
6.15 Dôme Santec 92
6.15.1 Connexion 92

6.15.2 Configuration 92
6.15.3 Préposition, balayage, home 93
6.15.4 Balayage automatique, Patrouille et Modèle....93
6.16 Dôme Sensormatic / American Dynamics 94
6.16.1 Matériel et documents de référence....94
6.16.2 Connexion....94
6.16.3 Configuration 94
6.16.4 Preset (préposition), scan (balayage), home 95
6.16.5 Modèle et “apple peel” (patrouille) 95
6.16.6 Relais....95
6.16.7 Autres fonctions 96
6.17 Dôme Star 97
6.17.1 Matériel et documents de référence....97
6.17.2 Connexion....97
6.17.3 Preset (préposition), scan (balayage), home 97
6.17.4 Autopan, patrol (patrouille), tour (ronde) 97
6.17.5 Configuration 100
6.17.6 Autres fonctions 100
6.18 Dôme VCL....101
6.18.1 Matériel et documents de référence....101
6.18.2 Connexion....101
6.18.3 Configuration 101
6.18.4 Preset (préposition), scan (balayage), home 101
6.18.5 Auto-pan et tour 102
6.18.6 Configuration de la caméra....102
6.18.7 Objectif....103
6.18.8 Autres fonctions 103
6.19 Récepteurs Videotec/Linxs 104
6.20 Récepteurs Videotec et Linxs avec protocole Videotec....105
6.20.1 Matériel de référence 105
6.20.2 Configuration des récepteurs....105
6.20.3 Connexion....105
6.20.4 Preset (préposition), scan (balayage), home 105
6.20.5 Auto-pan 105
6.20.6 Patrol (patrouille)....106
6.20.7 Relais....106
6.20.8 Autres fonctions 106
6.21 Récepteurs Videotec avec protocole Macro 107
6.21.1 Remarque 107
6.21.2 Matériel de référence 107
6.21.3 Connexion....107
6.21.4 Configuration 107
6.21.5 Auto-pan 107
6.21.6 Preset (préposition), scan (balayage), home 108
6.21.7 Patrol (patrouille)....108
6.21.8 Relais....109
6.21.9 Optique 109
6.21.10 Autres fonctions 109
7 ENTRETIEN....110
8 CARACTÉRISTIQUES TECHNIQUES 110

Le fabricant décline toute responsabilité en cas de dommages dus à une utilisation incorrecte des appareils décrits dans ce manuel; Il se réserve le droit d'en modifier le contenu sans préavis. La documentation de ce manuel a été étudiée et vérifiée avec le plus grand soin; cependant le constructeur décline toute responsabilité sur son utilisation. La même chose vaut pour chaque personne ou sociétés impliquées dans la création et la production de ce manuel.

1 Ouverture de l'emballage et contrôle du contenu

Sauf indication contraire, les opérations suivantes doivent être effectuées avec l'alimentation coupée.

L'installation de ce produit doit être effectué par un technicien qualifié.

1.1 Contenu de l'emballage

À la livraison du produit, contrôler que l'emballage est intact et ne porte aucun signe de chute ou d'éraflure. Si l'emballage est endommagé, contacter immédiatement le fournisseur.

- 1 pupitre EKR-KB1
- 1 alimentation externe
- 6 câbles téléphoniques 6/6 droits, longueur 150 cm environ
- 6 boîtes de dérivation RJjack
- Manuel d'utilisation.

Contrôler que le contenu correspond à cette liste.

1.2 Ouverture de l'emballage

Si l'emballage ne présente aucun signe apparent de chute ou d'éraflure, contrôler que le matériel contenu est conforme à la liste du chapitre précédent.
L'installateur doit éliminer les produits d'emballage selon les modalités en vigueur dans le pays concerné.

1.3 Contrôle du marquage

Avant de procéder à l'installation, vérifier que le matériel fourni correspond à la commande et examiner les étiquettes de marquage selon les indications du chapitre suivant. N'effectuer sous aucun prétexte des modifications ou des raccordements non prévus dans ce manuel: l'utilisation d'appareils inadaptés peut comporter des risques sérieux pour la sécurité du personnel et de l'installation.

1.4 Marquage

Une étiquette conforme au marquage CE, indiquant le code d'identification (code barres EXT3/9) et le numéro de série (code barres EXT3/9) est collée à l'arrière du pupitre. L'alimentation fournie comporte une étiquette indiquant les caractéristiques d'alimentation du pupitre.
Lors de l'installation, vérifier que les caractéristiques d'alimentation du pupitre sont conformes au besoin . Toute utilisation d'appareils non adéquats peut entraîner des risques sérieux pour la sécurité du personnel et de l'installation.

2 Description

2.1 Caractéristiques

Le pupitre EKR-KB1 est un produit professionnel destiné au secteur de la sécurité et de la surveillance. Le pupitre EKR-KB1 permet le contrôle de la commutation vidéo, de la gestion des alarmes, ainsi que la commande à distance des récepteurs de télémétrie.

2.1.1 Pupitre

Afficheur à cristaux liquide rétro – éclairé, 20 caractères et 4 lignes pour le contrôle des opérations
Configuration ergonomique des touches
Facilité d'utilisation: les opérations les plus courantes s'effectuent au moyen d'une seule touche
Contrôle de la télémétrie au moyen d'un Joystick.

2.1.2 Configuration

Configuration complète du pupitre par setup sur afficheur.
Sélection de la langue utilisée;
Contrôle d'une large gamme de récepteurs et de dômes à vitesse rapide;
Validation / invalidation des entrées et sorties pouvant être contrôlées sur chaque pupitre;
Validation / invalidation de groupes de touches;

Test automatique des voies de communication;
Lignes de communication RS485.

2.1.3 Sécurité

Avertisseur sonore (buzzer) en cas d'alarme ou d'interruption des communications;
3 mots de passe peuvent être configurés indépendamment sur chaque pupitre:

- mot de passe de connexion: demandé à la mise en service afin d'éviter toute utilisation non autorisées;
- mot de passe de reset alarmes: demandé lors du reset de la condition d'alarme;
- mot de passe de setup: demandé en cas de requête de setup (sur pupitre ou matrice)

Chaque mot de passe est composé de 5 chiffres et il peut être invalidé en le programmant à 00000.

2.2 Appareils pouvant être connectés au pupitre EKR-KB1

2.2.1 Matrices vidéo

Eneo EKR-32/8A, EKR-8/4, EKR-16/4
Videotec SM328A
Videotec SM42A, SM82A
Videotec SM84A, SM164A
Videotec SW328
Videotec SW164OSM (avec adaptateur de ligne RS232 - RS485
LXRPS42A, LXRPS42TA
LXRPS82A, LXRPS82TA
LXRPS84A, LXRPS164A

2.2.2 Multiplexeur vidéo

Eneo couleur et modèle N/B VCMT-8009/80016 / VBMT-8009/80016
Videotec SP16C
Javelin modèle couleur et noir & blanc JPMCD16X / JPMMD16X
Multiplexeur Sony YS-DX516P
Multiplexeur Ademco DVR AHDR4 / DVR AHDR9 / AHDR16
Multiplexeur Sanyo MPX-CD93P / MPX-CD163P

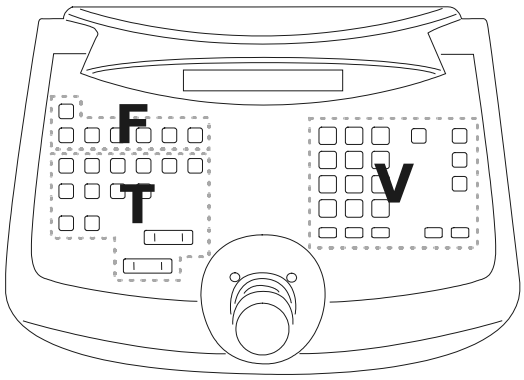
2.2.3 DVR

Sony HSR-X216P
Everfocus EDSR et EDSR/H

2.2.4 Récepteurs de télémétrie et dômes motorisés

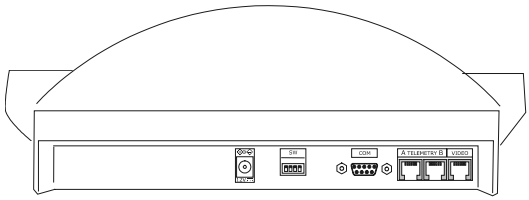
DTRX1, DTRX3
DTMRX1
DTRXDC
MICRODEC485
Dôme Elbex EX/EXC 8000 Instant Dome
Dôme Elmo D7720B
Dôme Ernitec Saturn
P/T Eneo VPT-42/RS1
Dôme Eneo Fastrax II
Dôme Jvc TK-C675, -C676
Dôme Panasonic 600 et Panasonic 850
Dôme Pelco Spectra et Spectra Lite
Dôme Samsung SCC64-1P – SCC643P
Dôme Santec
Dôme Sensormatic DeltaDome
Dôme Star
Dôme Vcl VC5S-ORBM

2.3 Fonction des touches et des connecteurs

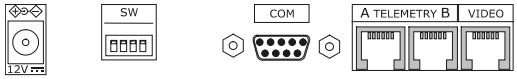


Les touches sont regroupées par fonction:

- touches gestion vidéo ***V***
- touches gestion télémétrie ***T***
- touches fonction ***F***



Le pupitre comprend trois connecteurs RJ11 placés à l'arrière de l'appareil: un connecteur d'alimentation, un Dip-switch de configuration et un connecteur DB9 pour la remise à jour du microprogramme vidéotec.



La ligne VIDÉO contrôle la matrice ou le multiplexeur. Les lignes A et B contrôlent respectivement la première et la seconde voie de télémétrie. Le Dip-switch permet d'insérer ou de retirer la charge de 120 ohms pour chaque ligne RS485 (voir *§ 3.2 - RS485 avec exemples de câblage, page 10*)

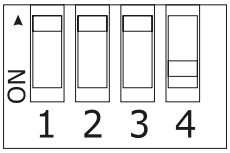
2.4 Touches double action

En pressant simultanément plusieurs touches (SHIFT, SET, END) il est possible d'activer diverses fonctions,

Par exemple, SHIFT MENU indique la pression maintenue sur la touche SHIFT, suivie de la pression fugitive de MENU. Le relâchement des deux touches peut être effectué dans n'importe quel ordre.

2.5 Dip-switch

Le Dip – switch à l'arrière du pupitre permet d'insérer ou de retirer la charge des lignes RS485 ainsi que de bloquer la programmation du pupitre sur le PC. Pour tout renseignement complémentaire sur l'introduction des charges de lignes se reporter au *§ 3.1 - Ligne vidéo et lignes télémétrie, page 9.*



DIP4: charge sur ligne Vidéo	ON: charge introduite OFF: charge retirée
DIP3: charge sur ligne Télémétrie B	ON: charge introduite OFF: charge retirée
DIP2: charge sur ligne Télémétrie A	ON: charge introduite OFF: charge retirée
DIP1: mise à jour du firmware par PC	ON: mise à jour autorisée OFF: mise à jour non autorisée

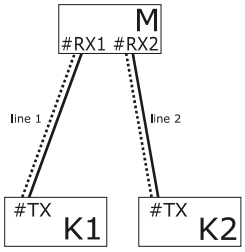
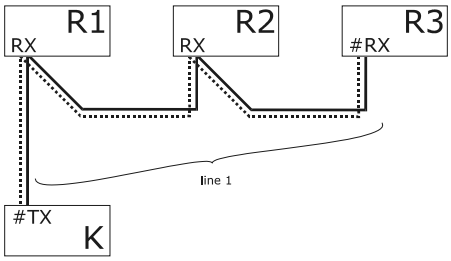
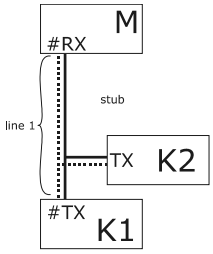
3 Lignes de communication et connexions

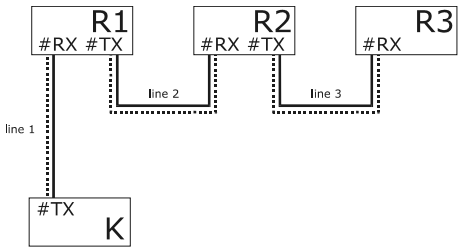
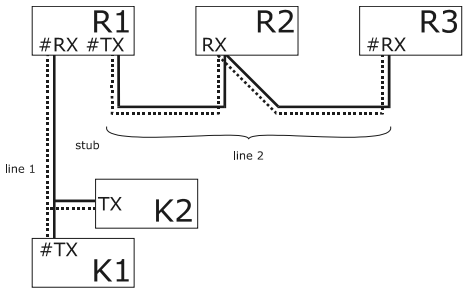
3.1 Ligne vidéo et lignes télémétrie

Le pupitre EKR-KB1 permet de contrôler une vaste gamme d'appareils, aussi bien en vidéo (matrices et multiplexeur) qu'en télémétrie (récepteurs ou dômes). Une programmation précise des touches est indispensable afin d'assurer une communication correcte entre les produits raccordés.
Le terme ***ligne vidéo*** désigne la voie de communication destinée au contrôle du dispositif vidéo; le terme ***lignes télémétrie*** désigne les deux voies disponibles pour le contrôle de la télémétrie.
Il est conseillé de procéder d'abord à la configuration de la ligne vidéo avant de passer à la télémétrie.

3.2 RS485 avec exemples de câblage

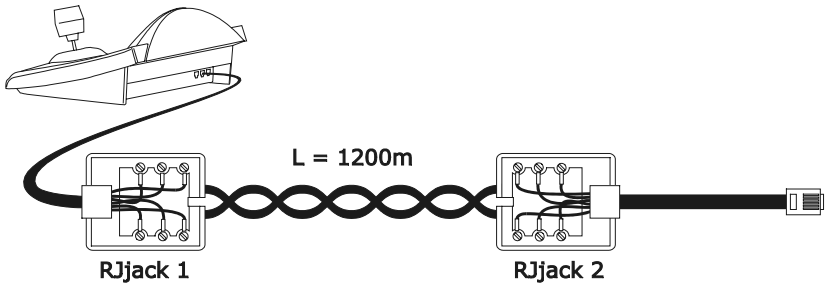
Les voies de communication RS485 sont des lignes à 2 fils dont la longueur maximale est de 1200m.
La terminaison par une charge ohmique des lignes RS485 empêche tout écho du signal le long du câble; il est indispensable de la programmer à chaque début et fin de ligne.
Les modes de terminaison des lignes varieront en fonction des types d'installation. Dans les schémas ci-dessous, les dispositifs devant être terminés sont indiqués par le symbole #.

Configuration	Description	Exemple
Étoile / Lignes simples	Chacune des deux liaisons est constituée par une ligne de 1200 mètres maximum. Chaque appareil étant connecté à une extrémité de la ligne, la résistance de charge doit être insérée.	
Backbone (Ligne Bus)	Les transmetteurs peuvent être placés à n'importe quel point de la ligne bus. Les deux extrémités de ligne (sur l'ex., le pupitre K et le récepteur R3) sont terminées ; les autres appareils (R1 et R2) ne sont pas terminés. La longueur maximale de la ligne est de 1200m. Selon le standard RS485, il est possible de connecter 32 dispositifs maximum sur la même ligne.	
Ligne avec stub (dérivations)	Un certain nombre de stub peut être mis en parallèle permettant le branchement d'appareils supplémentaires. Les stub ne représentent pas les extrémités de la ligne et ne doivent donc pas être terminés, et leur longueur doit être extrêmement réduite (environ deux mètres). Selon le standard RS485, il est possible de connecter un maximum de 32 dispositifs sur la même ligne.	

Configuration	Description	Exemple
Dispositifs en chaîne	Les appareils sont raccordés entre eux par un câble 2 paires terminé à chaque extrémité. Ce câblage n'est réalisable qu'avec des appareils équipés d'une entrée RX (réception) et d'une sortie TX (transmission), comme les récepteurs Videotec DTRX1 et DTRX3. Le signal reçu dans le récepteur en RX est amplifié et remis en forme puis transmis par TX au récepteur suivant. En cas d'incident sur un appareil, la liaison vers les récepteurs suivants est interrompue. La longueur maximum entre chaque appareil est de 1200 mètres.	
Configuration mixte	Des configurations mixtes peuvent être réalisées, mais toujours en tenant compte des impératifs indiqués ci – dessus Longueur maximale de chaque ligne: 1200m Chaque ligne doit être terminée aux extrémités Les adaptateurs doivent être très courts (max. 2m)	

3.3 Raccordement standard

La liaison entre le pupitre EKR-KB1 et les différents appareils à contrôler s'effectue exclusivement en RS485.
Si certains appareils ne sont pas équipés en RS485 il sera nécessaire de prévoir un convertisseur de signal (par ex. RS485-RS232 ou RS485-Current Loop).
Le raccordement avec les produits Videotec (cycliques vidéo SM42A, SM82A, matrices vidéo SW328, SM84A, SM164A, etc.) EKR-8/4, EKR-16/2 peut s'effectuer avec le câble téléphonique de 1,50m fourni avec l'appareil.
Deux câbles téléphoniques et deux boîtes de dérivation RJ jack permettent de réaliser des distances de 1200m en utilisant le schéma ci dessous:



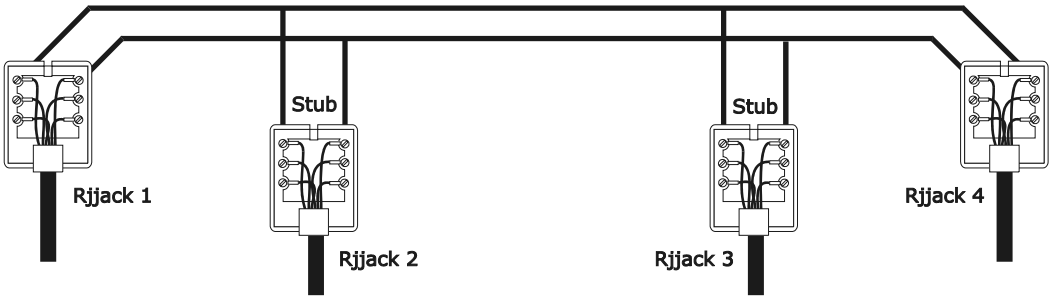
EKR-KB1	RJjack 1	RJjack 2	Dispositif
RS485A	blanc	bleu	RS485A
RS485B	jaune	noir	RS485B

3.4 Un pupitre par ligne

Le raccordement s'effectue au moyen du câble de connexion standard décrit au chapitre précédent.

3.5 Plusieurs appareils sur la même ligne

La présence de plusieurs appareils sur la même ligne de communication implique l'utilisation de boîtes de dérivations RJjack. Comme indiqué au *§ 3.2 - RS485 avec exemples de câblage, page 10*, il est nécessaire d'identifier les deux appareils représentant les extrémités de la lignes et de les terminer (pour la terminaison du pupitre EKR-KB1, voir *§ 2.5 - Dip-switch, page 9*). La longueur des stub (dèrivations) ne doit pas dépasser 2 mètres.



Dispositifs transmission (pupitres)		Dispositifs réception (matrices vidéo, récept. de télémétrie)
Blanc	***RS485A***	Bleu
Jaune	***RS485B***	Noir

4 Configuration du pupitre

La programmation est contrôlée sur l'afficheur du pupitre. Les opérations de programmation, ainsi que les différents points du menu, sont décrits ci dessous:

4.1 Touches

Entrer dans la programmation: SET MENU

Déplacement du curseur dans les menus:

▲▼ sélection de la ligne au moyen du Joystick.

◄► modification des données au moyen du Joystick.

ENTER entrée dans le sous-menu montré par le curseur

ESC retour au menu précédent

Sortie de la configuration: appuyer à plusieurs reprises ESC.

4.2 Choix et entrée des données

Si le menu propose plusieurs choix, celui sélectionné est indiquée par le symbole.

Pour confirmer l'introduction d'une nouvelle donnée, confirmer avec la touche ENTER.

CLEAR permet d'effacer la dernière donnée, et ESC de sortir sans mémoriser. Si la donnée numérique est incorrecte, un signal acoustique avertit l'opérateur de son erreur. Certains points du menu ne sont plus affichés si les choix effectués le rendent superflu.

4.3 Description des menus de configuration

Indication sur l'écran	Sous-menu	Description
MENU PRINCIPAL		
Langue	LANGUE Italiano English Francais Deutsch	Sélectionne la langue des menus et des messages. La langue sélectionnée est indiquée par le symbole *.
Communications	COMMUNICATIONS Video Ligne A telemetrie Ligne B telemetrie	Définition des appareils connectés aux pupitres; voir *§ 2.2 - Appareils pouvant être connectés au pupitre EKR-KB1, page 7.*
	COMMUNIC.LIGNE VIDEO Type: xxx Protocole: xxx Baudrate: xxx	Paramètres de la ligne vidéo; voir *§ 5 - Gestion vidéo, page 22.*
	COMM.LIGNE A TELEM Protocole: xxx Connect. : xxx Baudrate : xxx	Paramètres de la ligne A télémétrie ;voir *§ 6 - Contrôle de la télémétrie, page 44.*
	COMM.LIGNE B TELEM. Protocole: xxx Connect. : xxx Baudrate : xxx	Paramètres de la ligne B télémétrie; voir *§ 6 - Contrôle de la télémétrie, page 44.*
Mise en service	MISE EN SERVICE Cameras/Recepteurs Moniteurs Fonctions Multiplexeur	Mise en service des caméras/récepteurs, moniteurs, fonctions et multiplexeurs. La mise en service permet de réduire les manipulations sans devoir utiliser de nouveaux mots de passe.

Indication sur l'écran	Sous-menu	Description
	CAMERAS/RECEPTEURS Configurer cameras Config. recepteurs Modifier liste	Mise en service de chaque caméra et assignation des récepteurs aux caméras; voir *§ 4.5 - Validation des caméras, page 15*
	MISE EN SERV.MONIT. Config. par defaut Modif. de la liste	Mise en service de chaque moniteur; voir *§ 4.6 - Validation des moniteurs, page 18.*
	MISE EN SERV.FONCT. preced./suiv.: xx Changem.mon.: xx Config.video: xx Alarme reset: xx Config.rec: xx Joystick: xx Optiques: xx Autopan/scan: xx Changem.rec.: xx Relais: xx Essuie/Lave: xx	Mise en service des fonctions; voir *§ 4.8 - Validation demande de fonction, page 19*
	MISE EN SERV.MUX Config. defaut Modif.de la liste	Mise en service de chaque multiplexeur; voir *§ 4.7 - Validation des multiplexeurs, page 19.*
Numero pupitre	NUM.D'ID.PUPITRE Numero: _ (1/xx)	Numéro d'identification du pupitre. Chaque pupitre doit avoir un numéro différent: des pupitres ayant le même numéro créeraient des problèmes de communication.
Calibrage joystick	CALIBR.DU JOYSTICK 1 Relacher le joy et appuyer Enter pour continuer...	Calibrage et test Joystick; voir *§ 4.9 - Calibrage et test du Joystick, page 19.*
SONNERIE	SONNERIE Mise en service Appuyer la touche	Validation avertisseur sonore; voir *§ 0 - Avertisseur* sonore*, page 20.*
	BUZZER Pas utilise' Sur alarme Sur com fault Sur alarme/com f.	
	CLICK SUR LA TOUCHE Pas utilise' Bref Long	
Mot de passe	CHANGEM.MOT DE PASSE Allumage Alarmes Configuration	Définition des mots de passe pupitre; voir *§ 4.11 - Mot de passe, page 20.*
	MOT DE PASSE ALLUM. Inserer mot de passe [ ]	Introduction du mot de passe
	MOT DE PASSE CONFIG. Inserer mot de passe [ ]	Confirmation du mot de passe
Autres parametres	AUTRES PARAMETRES Economie d'energie Messages d'erreur Ligne Autotest Test joystick Test memoire Contraste moniteur Reset configurat.	
	ECONOMIE D'ENERGIE Pas utilisee' Activee'	Règle le pupitre en mode économie d'énergie après une minute d'inactivité

Indication sur l'écran	Sous-menu	Description
	MESSAGGES D'ERREUR Pas montres Auto.sans buzzer Auto.avec buzzer Avec confirmation	Gestion des messages d'avertissement et d'erreur; voir *§ 4.12 - Messages d'avertissement et d'erreur, page 21*
	TEST CANAUX SERIELS ? ____ ? V:?? B:?? A:?? ESC pour terminer	Test automatique des canaux sériels; voir *§ 4.13 - Test automatique des canaux sériels, page 21.*
	TEST JOYSTICK X:0 min:0 max:0 Y:0 min:0 max:0 Z:0 min:0 max:0	Test de fonctionnement du Joystick; voir *§ 4.9 - Calibrage et test du Joystick, page 19.*
	TEST MEMOIRE Page: xxx/511 ESC pour terminer	Test mémoire interne, utile en cas de dysfonctionnement et d'assistance téléphonique.
	CONTRASTE MONIT.155 INC/DEC.Change 1.Defaut 0.Preced. ESC.Fin	Modification du contraste de l'afficheur; presser **INC** et **DEC** pour modifier le contraste. **0** retour au contraste précédent et **1** celui par défaut.
	RESET PUPITRE Mettre a zero la configuration? [OUI] [NON]	Rétablissement des valeurs par défaut configurées en usine. L'opération de reset doit être confirmée par l'opérateur.
Sauve et sortie		Mémorisation des nouvelles configurations et sortie des menus.

4.4 Attribution des lignes de télémétrie

L'assignation des lignes de télémétrie a été insérée dans le menu de validation des caméras. Se reporter au paragraphe suivant.

4.5 Validation des caméras et assignation des récepteurs

Permet de limiter l'utilisation des pupitres aux seules entrées vidéo validées, en évitant l'utilisation de nouveaux mots de passe. Il est conseillé de ne valider le groupe d'entrées vidéo pour chaque pupitre qu'après avoir défini la configuration de l'installation.
Pour chaque caméra, il est nécessaire de définir dans ce menu:
validation de la caméra à la communication pupitre;
numéro du récepteur/dôme auquel est éventuellement connectée la caméra;
ligne de télémétrie (A ou B) à laquelle est connecté le récepteur/dôme correspondant.

4.5.1 Configuration par défaut

Permet le contrôle de toutes les caméras et efface la configuration précédente.
À chaque caméra est assigné un récepteur identifié par le même numéro (caméra 1, récepteur 1 ; caméra 2, récepteur 2, etc.) et tous les récepteurs sont contrôlés par la ligne A.

4.5.2 Menu de validation caméras

Le menu de validation des caméras permet d'établir quelles sont les caméras pouvant être rappelées par le pupitre.
Sélectionner `Configurer cameras` pour accéder au sous-menu.
Les quatre rubriques disponibles sont les suivantes:
`Valider toutes` : toutes les caméras de 1 à 9999 sont validées.
`Invalider toutes` : toutes les caméras sont invalidées.
`Valider de/a` : un groupe de caméras est validé, le premier numéro devant être inférieur au second.
`Invalider de/a` : un groupe de caméras est invalidé, le premier numéro devant être inférieur au second.

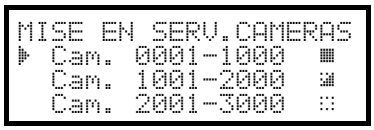
4.5.3 Menu d'assignation récepteurs

Le menu de validation des récepteurs permet d'établir quelles sont les caméras équipées d'un récepteur/dôme.
Sélectionner `Configurer recepteurs` pour accéder au sous-menu.
Les cinq rubriques disponibles sont les suivantes:
`Valider toutes` : à chaque caméra est assigné un récepteur.
`Invalider toutes` : toutes les caméras sont configurées comme «sans tourelle».
`Valider si cam. valid.` : les récepteurs sont assignés uniquement si la caméra correspondante est validée ; tous les récepteurs dont la caméra est invalidée sont éliminés.
`Valider de/a` : un groupe de récepteurs est assigné. Le premier numéro caméra inséré doit être inférieur au second.
`Invalider de/a` : un groupe de récepteurs est invalidé. Le premier numéro caméra inséré doit être inférieur au second.

Remarque:
- Le numéro du récepteur assigné correspond à celui de la caméra correspondante, sans les milliers.
- En cas de possibilité de sélection entre deux lignes de télémétrie différentes, la ligne sur laquelle sont connectés les récepteurs est demandée. Tous les récepteurs compris dans un intervalle sont assignés à la même ligne de télémétrie.

4.5.4 Modification de la liste

Après la définition générale effectuée avec les deux menus précédents, il est possible de modifier chaque rubrique pour une définition plus précise de la liste de caméras pouvant être demandées par le pupitre et des récepteurs assignés à ces dernières.
Le menu de modification de la liste affiche les ensembles de caméras devant être configurées:



Les trois symboles à droite de l'afficheur:
⁙ indique qu'aucune des caméras de l'ensemble correspondant n'est validée
▟ indique que certaines des caméras de l'ensemble sont validées et d'autres non
▩ indique que toutes les caméras de l'ensemble sont validées.

Il est possible de programmer jusqu'à 9999 caméras: bien qu'un nombre inférieur soit utilisé, cette possibilité est utile en cas de programme de vidéo importante prévoyant le concept de "zone".
La page-écran de l'exemple propose trois ensembles de caméras: le premier du numéro 1 au numéro 1000; le second du numéro 1001 au 2000; le troisième du 2001 au 3000.

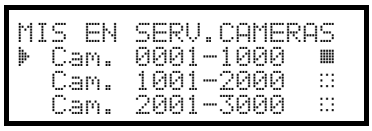
Les autres groupes de caméras peuvent être sélectionnés au moyen du Joystick ◆.

Le curseur ▶ indique l'ensemble de caméras en cours de configuration:

- pour valider la demande de toutes les caméras de l'ensemble, presser **1**.
- pour invalider toutes les caméras de l'ensemble, presser **0**.

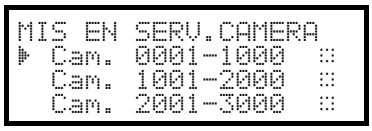
- si certaines caméras de l'ensemble doivent être validées et d'autres non, presser **ENTER** pour subdiviser l'ensemble indiqué en ensembles plus petits
- presser **ESC** pour revenir aux pages - écran précédentes.

L'exemple suivant indique comment valider les caméras de 1 à 7 en invalidant l'accès à toutes les autres. À la caméra 3 est assigné le récepteur 12 connecté à la ligne de télémétrie B:



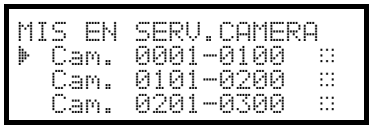
Toutes les caméras de l'ensemble 1-1000 sont validées, tandis que celles de 1001 à 3000 ne le sont pas.

Sélectionner l'ensemble 1-1000 au moyen du Joystick ▲▼ et presser **0** pour invalider complètement toutes les caméras.



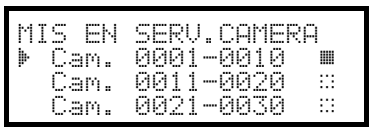
Les icônes sur la droite de l'afficheur indiquent qu'aucune des caméras des ensembles de 1 à 3000 n'est disponible.

Sélectionner l'ensemble 1-1000 au moyen du Joystick ▲▼ et presser **ENTER** pour affiner le choix.



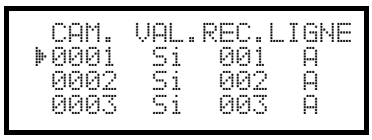
Les ensembles affichés sur l'écran sont maintenant de 100 caméras chacun. Aucune caméra des ensembles n'est validée.

Sélectionner l'ensemble 1-100 avec ▲▼ et presser **ENTER** pour affiner encore le choix.



Sélectionner l'ensemble 1-10, et presser **1** pour valider toutes les caméras de l'ensemble de 1 à 10.

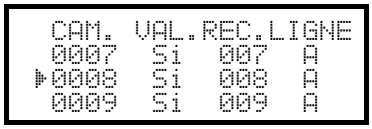
Presser **ENTER** pour définir la validation individuelle des caméras.



Le menu change pour permettre la définition détaillée de chaque caméra.

Étant donné que toutes les caméras de 1 à 10 sont désormais validées, il est nécessaire de faire défiler la liste au moyen du manche à balai pour invalider les caméras 8,9 et 10, comme prévu par les demandes de l'exemple.

Faire défiler la liste avec ▲▼ jusqu'à la caméra 8.



La légende proposée sur la première ligne indique:
CAM : numéro de la caméra
VAL : la sélection de la caméra est possible ou non sur le pupitre
REC : numéro de récepteur/dôme assigné à la caméra
LIGNE : ligne de contrôle (A ou B) du récepteur/dôme

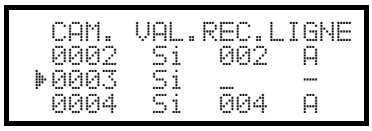
Presser **0** pour invalider la caméra 8. L'invalidation de la caméra élimine automatiquement le numéro récepteur et la ligne de télémétrie correspondants. Procéder de même pour invalider les caméras 9 et 10.

Pour chaque caméra sur tourelle correspond généralement un numéro récepteur/dôme correspondant à celui de la caméra (caméra 1, récepteur 1, caméra 2, récepteur 2, etc.)

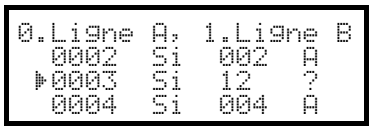
Dans certains cas (par ex., durant l'installation d'équipements composites), il peut être nécessaire de faire correspondre un numéro de récepteur différent à une caméra.

Sur l'exemple proposé, il est nécessaire d'assigner à la caméra 3 le récepteur 12, et ce dernier doit être contrôlé sur la ligne de télémétrie B.

Faire défiler la liste jusqu'à trouver la caméra à configurer et presser **ENTER** pour procéder à la modification.

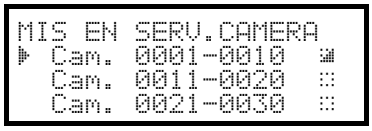


Dans la colonne REC apparaît un curseur: l'insertion du numéro récepteur/dôme assigné à la caméra est demandé. Presser **1** **2** **ENTER** pour assigner le récepteur 12.



Après l'insertion du numéro récepteur, si le pupitre est configuré pour contrôler deux protocoles différents de télémétrie, la ligne de connexion du récepteur est demandée (A ou B).

Presser **0** pour assigner la ligne A, **1** pour la ligne B.



Une fois les modifications terminées, presser à plusieurs reprises **ESC** pour revenir au menu précédent ou au menu principal.

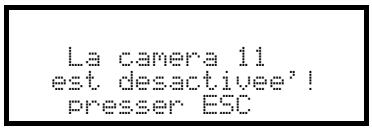
L'icône de l'ensemble 1-10 est désormais devenue indiquant que seules certaines caméras du groupe sont validées.

4.5.5 Remarque sur l'assignation des récepteurs

Après l'assignation des récepteurs dans le menu, la touche **RECEIV** est automatiquement invalidée (pour revalider si nécessaire, se reporter au *§ 4.5 - Validation des caméras, page 15*

4.5.6 Message d'avertissement

En cas de demande d'une caméra non validée, un message prévient que la demande n'est pas autorisée:



4.6 Validation des moniteurs

La validation des moniteurs permet d'éviter toute intervention de la part d'opérateurs non autorisés.

4.6.1 Configuration par défaut

La configuration par défaut permet le contrôle de tous les moniteurs et efface toute configuration précédente.

4.6.2 Modification de la liste

Les opérations pour la validation et l'invalidation des moniteurs sont identiques à celles pour les caméras (voir *§ 4.5 - Validation des caméras, page 15*). Les moniteurs sélectionnables sur le pupitre sont au nombre de 99.

4.7 Validation des multiplexeurs

La validation des multiplexeurs évite toute intervention de la part d'opérateurs non autorisés.

4.7.1 Configuration par défaut

Cette configuration permet le contrôle de tous les multiplexeurs et efface toute configuration précédente.

4.7.2 Modification de la liste

Les opérations pour la validation et l'invalidation des multiplexeurs sont identiques à celles décrite plus haut pour les caméras (voir *§ 4.5 - Validation des caméras, page 15*). Les multiplexeurs sélectionnables sur le pupitre sont au nombre de 39 au maximum.

4.8 Validation demande de fonctions

Les opérateurs peuvent être autorisés ou non à effectuer certaines opérations à partir du pupitre.
Ces opérations sont divisées en groupes de fonctions:

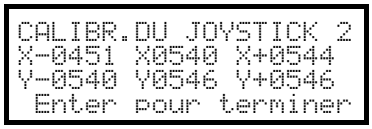
Preced/suiv.: validation de la sélection caméra au moyen des touches **DEC** et **INC**; ces touches peuvent interrompre la séquence du cycle, il est donc nécessaire de les invalider si l'on veut éviter cette fonction.
Changem.mon.: validation changement moniteur; il est possible de limiter un seul moniteur à un opérateur
Config.video: validation de la configuration vidéo (cyclique ou matrice); peut être assujetti à un mot de passe.
Config.rec.: validation de la configuration de télémétrie ou dômes; peut être assujettie à un mot de passe.
Alarme Reset: validation au reset des alarmes du dispositif vidéo; peut être assujettie à un mot de passe
Joystick: validation utilisation du Joystick
Optiques: validation au contrôle des fonctions optiques des récepteurs de télémétrie
Autopan/scan: validation variation du mouvement de tourelle / dôme avec commandes de l' auto-pan et scan
Changem.rec.: validation changement numéro d'un récepteur associé à une caméra
Rele': validation au contrôle du relais
Wiper/wash.: validation au contrôle de l'essuie et lave glace

4.9 Calibrage et test du Joystick

Bien que le calibrage soit effectué en usine il est utile de le vérifier. En cas de dysfonctionnement (par ex. si une fonction pan ou tilt reste activée lorsque le Joystick est au repos), il faudra reprogrammer le joystick.

Le Joystick au repos (relâché), presser **ENTER**. Cette opération permet de définir le point de repos. **ESC** permet de passer au test suivant sans effectuer d'étalonnage.

Après avoir pressé **ENTER**, déplacer le Joystick en un mouvement aléatoire en le poussant au maximum: haut, bas, droite, gauche.



Pendant le mouvement, les paramètres sur l'afficheur, ne sont à prendre en compte qu'en cas de dysfonctionnement ou d'assistance téléphonique. Déplacer le Joystick jusqu'à ce que les valeurs: X−, X+, Y− et Y+ (points limites à gauche, à droite, en bas et en haut) ne varient plus avec le mouvement. Les autres valeurs reportées au centre de l'afficheur changent continuellement avec les mouvements du Joystick.

ENTER permet de passer à la phase de configuration suivante.

ESC permet de passer au test sans terminer l'étalonnage.

Durant le fonctionnement normal, la rotation du Joystick entraîne l'activation du zoom.

Mouvementer le Joystick jusqu'à atteindre plusieurs fois les deux points extrêmes et jusqu'à les valeurs indiquées par Z− et Z+ (points limites dans le sens des aiguilles d'une montre et dans le sens inverse des aiguilles d'une montre) ne varient plus.

ENTER permet de terminer la configuration et de passer au test, permet de passer au test sans terminer l'étalonnage.

Test contrôlant si le calibrage est correct: le Joystick au repos, les valeurs indiquées par X:, Y: et Z: doivent être égales à 0. Tourner le joystick au maximum de sa course dans le sens des aiguilles d'une montre et dans le sens contraire. Ceci fait, si les trois paramètres min: et max: indiquent OK, le calibrage est correct. Dans le cas contraire, recommencer l'étalonnage, une mauvaise configuration compromettant le bon fonctionnement.

4.10 Avertisseur sonore (buzzer)

Le pupitre est équipé d'un avertisseur sonore se déclenchant en cas d'anomalie. L'avertisseur sonore peut être validé pour les fonctions suivantes:

- reconnaissance de la condition d'alarme du dispositif vidéo (cyclique ou matrice)
- reconnaissance de la condition d'interruption des communications avec le dispositif vidéo
- émission d'un petit clic d'avertissement lors de la pression d'une touche.

Il convient de remarquer que les conditions d'alarme et d'interruption des communications ne sont disponibles que sur certains produits: Eneo EKR-8/4, EKR-16/4, EKR-32-8, SM42A, SM82A, SM84A, SM164A, SW164OSM, SW328.

4.11 Mot de passe

La sécurité des pupitres est gérée par trois niveaux de mot de passe:

- mot de passe de mise en marche, évitant toute utilisation indésirable
- mot de passe de programmation: demandé à chaque nouvelle entrée en programmation. Il n'est pas nécessaire pour les cycliques Eneo EKR-8/4, EKR-16/4, EKR-32-8, SM42A / SM82A et matrices SM84A / SM164A, car il est géré au niveau du dispositif vidéo: il est dans ce cas nécessaire de procéder à l'introduction conformément aux indications du manuel du dispositif intéressé
- mot de passe de reset alarmes: demandé en cas de reset d'une condition d'alarme.

Des mots de passe indépendants sont attribués à chaque pupitre. Ils peuvent être invalidés (situation par défaut en sortie d'usine) si définis à 00000.

Important: en cas d'oubli du mot de passe de programmation, il est impossible de le retrouver.

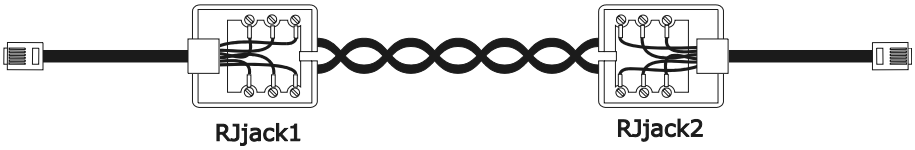
4.12 Messages d'avertissement et d'erreur

Un message sur écran, configuré de 4 façons différentes, indique la non exécution d'une opération démandée:

- messages non montrés
- message automatique sans bip d'avertissement: le message est affiché durant environ 3 secondes et disparaît automatiquement sans signal acoustique: il peut être effacé plus tôt en pressant ESC.
- message automatique avec bip d'avertissement: le message est affiché durant environ 3 secondes et s'accompagne d'un signal acoustique; sa disparition est automatique et peut être avancée en pressant ESC.
- message avec confirmation: le message s'accompagne d'un bip d'avertissement et ne disparaît que si l'opérateur presse ESC.

4.13 Test automatique des canaux sériels

En cas de dysfonctionnement, ou afin de contrôler le pupitre, un test très simple permet de vérifier que les voies de communication vers le dispositif vidéo et la télémétrie fonctionnent parfaitement.
Déconnecter, si nécessaire, les dispositifs connectés aux lignes V, A et B, et réaliser le câble de test suivant au moyen des deux câbles téléphoniques et des deux boîtes RJjack fournies avec l'équipement:



Câble téléphonique	RJjack 1	RJjack 2	Câble téléphonique
RS485A	blanc	blanc	RS485A
RS485B	jaune	jaune	RS485B

Ce câble est différent du câble de connexion décrit au § 3.3 - Raccordement standard, page 11.

4.13.1 Opérations de test automatique

- Connecter le câble de test aux connecteurs A et B
- Connecter le câble de test aux connecteurs A et V
- Connecter le câble de test aux connecteurs B et V.

```
TEST CANAUX SERIELS
   A <---> B
 V:?? B:OK A:OK
ESC  pour terminer
```

Sur l'écran s'affiche l'indication A <---> B, ce qui signifie que les communications en entrée et en sortie des deux lignes fonctionnent.

```
TEST CANAUX SERIELS
   A ----> B
 V:OK B:?R A:T?
ESC  pour terminer
```

Ces indications signifient que le câble est défectueux, ou que les lignes en cours de test ne fonctionnent pas. Sur l'exemple, la voie A transmet et la voie B reçoit correctement, mais la communication ne s'effectue que dans une seule direction.

```
TEST CANAUX SERIELS
    V <---> B
 V:OK B:OK A:OK
ESC pour terminer
```

La troisième ligne présente les résultats du test: V:, B: et A: indiquent respectivement les trois lignes: Vidéo, Télémétrie B et Télémétrie A.

Pour chaque ligne A, B et V, le résultat du test est donné par l'une des quatre indications suivantes:
--: la ligne ne fonctionne pas et n'est pas en mesure de transmettre ni de recevoir les données
T-: la ligne est en mesure de transmettre mais non de recevoir
-R: la ligne reçoit mais n'est pas en mesure de transmettre
OK: la ligne transmet et reçoit correctement.

4.14 Protocole Macro: fonctions spécifiques

4.14.1 Description

Le protocole Macro de la ligne Vidéo peut être configuré pour une utilisation spécifique adaptée à une installation particulière. Après avoir sélectionné le protocole Macro, avec le curseur sur la ligne Protocole, presser ENTER pour accéder au sous-menu de configuration.

En cas d'activation d'une fonction spécifique, l'indication Macro est suivie d'une *.

4.14.2 Fonctions spécifiques liées au protocole Macro

4.14.2.1 Polling

Défaut: OUI
Toute connexion avec une matrice prévoit généralement le polling.
Si le pupitre est connecté à un PC ou à un dispositif OEM, le polling peut être suspendu pour simplifier l'implémentation du protocole Macro et ne pas devoir observer des délais difficiles à respecter dans des systèmes non spécifiques.

4.14.2.2 Mux Sanyo

Défaut: NON.
Définir OUI si le multiplexeur Sanyo est connecté à une ligne Aux de la matrice. Plusieurs pages-écran spécifiques non montrées par le pupitre en temps normal sont ainsi activées, ce qui permet un contrôle complet du multiplexeur.
Si le multiplexeur est directement contrôlé par le pupitre, définir NON.

4.14.2.3 9999 Caméras

Défaut: NON.
Définir OUI si les exigences de l'installation (plusieurs matrices contrôlées par le même pupitre) permettent d'utiliser 9999 caméras.

4.14.2.4 Décodification des récepteurs

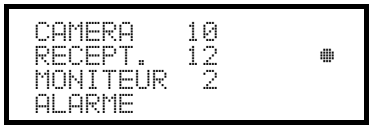
Défaut: OUI
Généralement, à une entrée vidéo correspond un récepteur de télémétrie identifié par le même numéro (entrée 1/récepteur 1, entrée 2/récepteur 2, etc.)
Si les exigences de l'installation rendent nécessaire la configuration de numéros différents, l'association entrée/récepteur doit être calculée. Cette décodification peut être effectuée sur le pupitre (condition normale) ou à partir de la matrice. Cette dernière possibilité n'est pas prévue sur tous les modèles de matrices.
Si la décodification à partir de la matrice est activée, il n'est pas possible de sélectionner le numéro récepteur n'étant pas dans ce cas affiché sur l'écran.

5 Gestion vidéo

L'arrière du pupitre est équipé d'un connecteur VIDÉO pour le contrôle des dispositifs vidéo. Il est nécessaire de configurer tant le pupitre que le dispositif contrôlé, le protocole de communication choisi devant être identique à la vitesse de communication (vitesse de transmission en bauds).
Si ces paramètres ne sont pas configurés correctement, toute communication entre les dispositifs est impossible.

5.1 Description de l'afficheur

En cas de contrôle d'un DVR Everfocus par le pupitre, se reporter au *§ 5.2.3 - Contrôle des magnétoscopes numériques Everfocus page 25.*
L'afficheur du EKR-KB1 donne à l'opérateur toutes les informations nécessaires comme indiqué ci dessous



Les quatre lignes représentent respectivement:

CAMERA: dernière caméra sélectionnée par l'opérateur.
Si une icône apparaît au lieu d'un numéro, cela signifie que des fonctions spéciales sont demandées, comme par exemple:
- icône : caméra suivante prévue par la séquence
- icône : caméra précédente prévue par la séquence
- icône : cycle automatique

RECEPT.: récepteur de télémétrie associé à la caméra; les commandes de télémétrie lui sont adressées
MONITEUR: moniteur actif; toutes les opérations vidéo sont adressées à ce moniteur
Ligne des messages (sur l'exemple: ALARME): les messages d'alarme et l'indication des touches pressées sont affichés sur cette ligne.
Le symbole représente la position du Joystick et se modifie durant les mouvements de ce dernier.

5.2 Vidéo: concepts fondamentaux

Le pupitre EKR-KB1 permet deux types d'opérations fondamentales pour le contrôle du signal vidéo:
- sélection d'une caméra sur le moniteur actif
- début d'une séquence de cycle prédéfinie sur le moniteur sélectionné

Toutes les opérations effectuées sur le pupitre sont attribuées au moniteur sélectionné, indiqué sur l'écran.
La sélection de la caméra dépend de la configuration des caméras validées .Si une caméra n'est pas validée, la tentative de sélection sera accompagnée d'un message d'erreur; voir *§ 4.5.6 - Message d'avertissement, page 18.*
On remarque que toutes les commandes ne sont pas acceptées par les appareils (cycliques et matrices). En cas de demande d'une fonction non acceptée, un message d'erreur avertit l'opérateur de l'impossibilité d'effectuer la commande.

5.2.1 Sélection directe d'une caméra

Presser **CAM** suivi du numéro de la caméra, et confirmer avec **ENTER**.

Par exemple: **CAM** **1** **2** **ENTER** sélectionne la caméra 12 sur le moniteur actif.

Lorsque c'est possible, la sélection se fait automatiquement sans besoin d'appuyer sur la touche **ENTER**.

5.2.2 Sélection de la caméra précédente / suivante

Les touches **DEC** et **INC** sélectionnent respectivement la caméra précédente et suivante prévue dans la séquence de cycle programmée.

Si la séquence de cycle est en cours, une simple pression des touches **DEC** et **INC** l'interrompt.

Les touches **DEC** et **INC** peuvent être invalidées et sont acceptées par les cycliques Eneo EKR-8/4, -16/4, -32/8, SM42A et SM82A et les matrices SM84A et SM164A. Sur les autres appareils, la pression des touches n'est pas utilisée.

5.2.3 Contrôle des magnétoscopes numériques Everfocus

5.2.3.1 Mode DVR

Si le pupitre est configuré pour contrôler un DVR Everfocus, une page-écran personnalisée s'affiche lors de sa mise en service:

DISPOSITIF indique le numéro du DVR activé.

En mode DVR, les touches activent les fonctions secondaires (indiquées en clair à côté ou au-dessus de chaque touche): pour connaître la signification de chaque touche, se reporter au manuel d'utilisation du DVR. Le mode DVR permet un contrôle complet du DVR mais ne permet pas de contrôler la télémétrie.

Pour passer du mode DVR au mode télémétrie et vice-versa, enfoncer la touche [**ESC** **DVR MODE**.

Opérations en mode DVR
Sélection du DVR activé:

- enfoncer la touche [**MON** **DEVICE**]
- entrer le numéro du DVR (de 0 à 16382)
- confirmer avec [**ENTER** **MODE**].

Demande d'une voie vidéo:

- presser [**CAM** **CH**]
- entrer le numéro de la voie vidéo désirée
- confirmer si nécessaire avec [**ENTER** **MODE**].

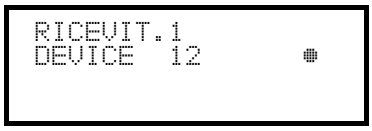
Jog et shuttle
Jog et shuttle correspondent à la manette présente sur le DVR.

Le contrôle du jog s'effectue au moyen des touches [**DEC** **JOG<**] et [**INC** **JOG>**]: chaque pression des touches correspond à un pas de la manette de jog.
Le contrôle du shuttle s'effectue au moyen du manche à balai.
Le manche à balai permet de se déplacer dans les menus de configuration du DVR, mais permet également la sélection rapide des quatre premières entrées (si prévues sur le modèle de DVR):

- manche à balai à gauche: voie 1
- manche à balai à droite: voie 2
- manche à balai vers le haut: voie 3
- manche à balai vers le bas: voie 4.

5.2.3.2 Mode télémétrie

Le mode télémétrie permet de contrôler la télémétrie connectée au pupitre. Le mode télémétrie permet uniquement de changer le numéro de DVR activé et de demander une entrée vidéo. Toutes les touches numériques sont utilisées pour la demande des vues (décrites au paragraphe suivant), tandis que le manche à balai est utilisé pour le mouvement des tourelles ou dômes connectés.
Le mode télémétrie est indiqué par la page-écran:



5.2.4 "Vues"

Une vue est un groupe d'action
La "vue" permet d'effectuer une série de quatre opérations au moyen d'une touche unique:

- sélection d'un nouveau moniteur
- sélection d'une caméra sur le nouveau moniteur choisi
- sélection du récepteur associé à la caméra
- opérations de scan sur une préposition de tourelle précédemment mémorisée sur le récepteur .

La configuration correcte des vues permet d'accélérer les opérations en prévoyant 10 combinaisons de caméra / moniteur / récepteur / scan pouvant être prédéfinies par l'opérateur.

L'utilisation des vues est particulièrement utile en cas d'alarme: si à la touche **1** sont associés la caméra 12 (à laquelle correspond généralement le récepteur 12), le moniteur 3 et le scan 5, une simple pression de la touche **1** entraîne le remplacement de la séquence.

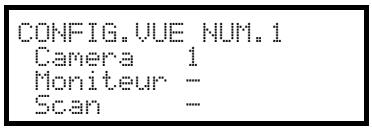
MON **3** **ENTER** **CAM** **1** **2** **ENTER** **RECEIV** **1** **2** **ENTER** **SCAN** **5** **ENTER**.

Sur pression de la touche, l'opérateur peut donc appeler rapidement une position prédéfinie sur un moniteur.

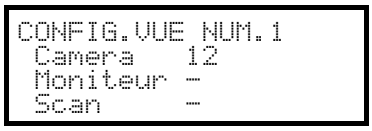
5.2.4.1 Programmation des vues

La programmation de la vue s'effectue en pressant simultanément les touches de **SHIFT** **SET** **0** à **SHIFT** **SET** **9**, à condition que l'opérateur soit autorisé à effectuer la configuration des vues.

La configuration actuelle est affichée durant environ une seconde, puis demande les nouveaux paramètres:

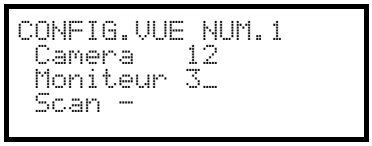


L'exemple ci contre indique qu'une pression de la touche 1 appelle la caméra 1 sur le moniteur actif (le symbole - signifie qu'aucun moniteur n'est sélectionné) et qu'aucune opération de scan n'est demandée pour la tourelle associée à la caméra (symbole - à côté de la légende Scan).



Sélection de la caméra.

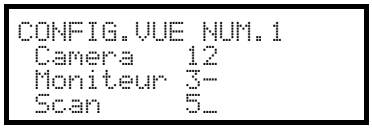
Introduire un numéro et presser **ENTER** pour confirmer.



Sélection du moniteur.

Introduire un numéro et presser **ENTER** pour confirmer.

L'introduction du numéro 0 permet de ne pas modifier le moniteur actif lorsque la vue est appelée.



Sélection de la position de scan.

Introduire un numéro et presser **ENTER** pour confirmer.

L'introduction du nombre 0 permet de ne demander aucune opération de scan lorsque la vue est appelée.

5.2.4.2 Rappel des vues

Presser les touches de **0** à **9** pour rappeler la vue correspondante.

5.2.4.3 Élimination de la personnalisation des vues

Presser simultanément les touches **SHIFT** **SET** **CLEAR**.

La configuration par défaut des vues permet de rappeler directement les caméras de 1 à 9 sans modification du moniteur actif et sans opération de scan. La touche **0** rappelle la caméra 10.

5.2.5 Récepteurs associés aux caméras

Il est possible d'associer un récepteur de télémétrie (et un seul) à chaque caméra.
Il faut éviter de modifier le couple caméra - récepteur, sauf en cas de modification de l'installation elle-même.
Généralement le même numéro est attribué à la caméra et au récepteur (par exemple, la caméra 10 est contrôlée par le récepteur 10), mais cette programmation peut être modifiée.
Chaque fois qu'une caméra est appelée son récepteur programmé est sollicité. Il est possible de changer le nr. du récepteur avec le menu de configuration MISE EN SERVICE / FONCTIONS / NUM.RECEPT.
Par exemple:

CAM **1** **ENTER**

```
CAMERA     1
RECEPT.
1
MONITEUR   3
```

La caméra 1 est demandée. L'écran indique que le récepteur actuellement associé à cette caméra est le numéro 1.

RECEIV **5** **ENTER**

```
CAMERA     1
RECEPT.
5
MONITEUR   3
```

Si l'opérateur est autorisé, il peut attribuer un autre numéro de récepteur à la caméra; dans le cas contraire, un message d'erreur s'affiche.

CAM **2** **ENTER**

```
CAMERA     2
RECEPT.
2
MONITEUR   3
```

La caméra 2 est demandée, avec le récepteur 2.

CAM **1** **ENTER**

```
CAMERA     1
RECEPT.
5
MONITEUR   3
```

A la nouvelle demande de la caméra 1 le récepteur 5 est sélectionné.

5.3 Matrice vidéo Eneo EKR-32/8

5.3.1 Description

La matrice EKR-32/8 est un produit professionnel destiné à la gestion vidéo dans le domaine de la surveillance. Elle permet le contrôle de 32 entrées sur 8 sorties vidéo dont une pouvant être gérée par un DVR.
La matrice SM328A offre les fonctions de commutation, de gestion des alarmes, de programmation du menu sur l'écran et elle est équipée d'une ligne auxiliaire pouvant être utilisée pour le contrôle de la télémétrie ou d'un multiplexeur. Se reporter au manuel de la matrice pour toute information complémentaire.

5.3.2 Connexion

5.3.2.1 Câble

Le câble de communication de type standard est décrit au *§ 3.3* - Raccordement standard*, page 11*.

5.3.2.2 Configuration de la matrice

La nouvelle génération de matrice Eneo EKR-32/8 peut être contrôlée par différents types de pupitres compatibles avec les différents protocoles correspondants: pour le contrôle avec le pupitre EKR-KB1, utiliser le protocole MACRO avec une vitesse de transmission en bauds 38400.
Configurer correctement le Dip-switch interne de la matrice (par défaut tous les DIP sont à OFF: Protocole MACRO, vitesse de transmission en bauds 38400, programmation excluse).

5.3.2.3 Configuration du pupitre

Pour programmer le pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE VIDEO doit être configuré suivant:

```
COMMUNIC.LIGNE VIDEO
 Type :      32/8
 Protocole:  Macro
 Baudrate:   38400
```

Contrôle d'une matrice EKR-32/8

La possibilité de connecter plusieurs pupitres oblige à définir des numéros distincts d'identification (de 1 à 4).

5.3.2.4 Test de fonctionnement

En câblant directement le pupitre a la matrice avec le câble RJ fourni, on peut commuter les entrées vidéo:

presser **MON** **1** **ENTER** pour la sélection du moniteur 1

presser **CAM** **1** **ENTER**, **CAM** **2** **ENTER** pour la sélection des caméras.

Attention! La matrice SM328A peut être configurée de façon à exclure le contrôle d'un pupitre pendant certaines périodes de la journée ou en cas de circonstances particulières. Dans de tels cas, le fonctionnement du pupitre est inhibé . Se reporter au manuel.

5.3.3 Configuration du dispositif vidéo

Pour accéder au menu de programmation sur écran, se conformer aux indications du manuel du dispositif vidéo.

Presser **SET** **MON** pour entrer en programmation et introduire le mot de passe de configuration si nécessaire.

5.4 Matrices vidéo SM84A et SM164A

5.4.1 Description

Les matrices SM84A / SM164A sont des produits professionnels destinés à la gestion vidéo dans le domaine de la surveillance. Les 2 modèles se différencient uniquement par le nombre d'entrées vidéo, soit respectivement 8 et 16 pour 4 sorties vidéo dont une pouvant être directement gérée par un magnétoscope.
Outre les fonctions de commutation, de gestion des alarmes et de programmation du menu sur l' écran, ces matrices sont équipées d'une ligne auxiliaire pouvant être utilisée pour le contrôle de la télémétrie ou d'un multiplexeur. Se reporter au manuel de la matrice pour toute information complémentaire.

5.4.2 Connexion

5.4.2.1 Câble

Le câble de communication standard est décrit au *§ 3.3 - Raccordement standard, page 11.*

5.4.2.2 Configuration de la matrice

La nouvelle génération de matrice SM84A / SM164A pouvant être contrôlée par différents types de pupitres s nt compatible avec les différents protocoles correspondants, ainsi au moyen du pupitre DCJ, utiliser le prot c le MACRO avec une vitesse de transmission en bauds 38400.
Configurer correctement le Dip-switch interne de la matrice (par défaut tous les DIP sont à OFF: Protocole Macro, vitesse de transmission en bauds 38400).

5.4.2.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE VIDEO, doit être configuré comme suit:

```
COMMUNIC.LIGNE VIDEO
 Type :      8/4
 Protocole: Macro
 Baudrate:  38400
```

Contrôle d'une matrice SM84A

```
COMMUNIC.LIGNE VIDEO
 Type:       16/4
 Protocole: Macro
 Baudrate:  38400
```

Contrôle d'une matrice SM164A

La possibilité de raccorder 4 pupitres sur une seule matrice entraîne l'obligation de donner un numéro d'identification différent pour chaque pupitre (de 1 à 4).

5.4.2.4 Test de fonctionnement

En connectant directement le pupitre avec le cyclique ainsi configuré au moyen du câble téléphonique fourni, il doit être possible de commuter immédiatement les entrées vidéo:

- presser **MON** **1** **ENTER** pour la sélection du moniteur 1
- presser **CAM** **1** **ENTER**, **CAM** **2** **ENTER** pour la sélection des caméras.

5.4.3 Configuration du dispositif vidéo

Pour accéder au menu de programmation sur écran, se conformer aux indications du manuel de la matrice.

Presser **SET** **MON** pour entrer en programmation et introduire le mot de passe de configuration si nécessaire.

5.5 Matrices vidéo Eneo EKR-8/4 et EKR-16/4

5.5.1 Description

Les matrices EKR- /4 et EKR-16/4 sont des produits dédiés à la gestion vidéo surveillance. Les modèles EKR-8/4 et EKR-16/4 se différencient par le nombre d'entrées vidéo, (respectivement 8 et 16); les sorties vidéo sont au nombre de quatre, et l'une d'entre elles peut être directement gérée par un magnétoscope.
Elles permettent les fonctions de commutation, de gestion des alarmes et de programmation du menu sur écran
Se reporter au manuel de la matrice pour toute information complémentaire.

5.5.2 Connexion

5.5.2.1 Câble

Le câble de communication de type standard est décrit au *§ 3.3 - Raccordement standard, page 11.*

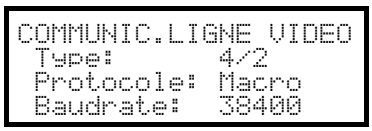
5.5.2.2 Configuration de la matrice

La vitesse de transmission en bauds de la matrice peut être sélectionée au mo en du Dip-switch SW1 à l'intérieur:
- ip 6 off: 9600 bauds (condition par défaut).
- ip 6 on 1200 bauds

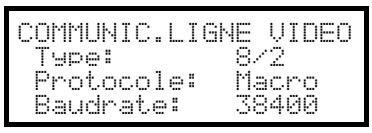
Les opérations de modification de la vitesse de transmission en bauds doivent être effectuées après avoir, coupé l'alimentation de la matrice. Se reporter au manuel correspondant.

5.5.2.3 Programmation du pupitre

Le sous-menu COMMUNICATIONS / VIDÉO, doit être programmé comme suit:



Contrôle d'un cyclique EKR-8/4



Contrôle d'un cyclique EKR-16/4

La présence de deux pupitres connectés au cyclique implique l'obligation de définir deux numéros d'identification différents (de 1 à 4).

5.5.2.4 Test de fonctionnement

En connectant directement le pupitre au cyclique au moyen du câble téléphonique fourni, il doit être possible de commuter immédiatement les entrées vidéo:

- presser MON 1 ENTER pour la sélection du moniteur 1
- presser CAM 1 ENTER, CAM 2 ENTER pour la sélection des caméras.

5.5.3 Configuration du dispositif vidéo

Pour accéder au menu de configuration sur écran, se conformer aux indications du manuel du dispositif vidéo.

Presser SET MON pour entrer en programmation et si nécessaire entrer le mot de passe de programmation.

5.6 Matrices vidéo LXRPS84A et LXRPS164A Linxs

5.6.1 Description

Les matrices LXRPS84A et LXRPS164A sont des produits dédiés à la gestion vidéo surveillance. Les modèles LXRPS84A et LXRPS164A se différencient par le nombre d'entrées vidéo, (respectivement 8 et 16); les sorties vidéo sont au nombre de quatre, et l'une d'entre elles peut être directement gérée par un magnétoscope. Elles permettent les fonctions de commutation, de gestion des alarmes et de programmation du menu sur écran. Se reporter au manuel de la matrice pour toute information complémentaire.

5.6.2 Connexion

5.6.2.1 Câble

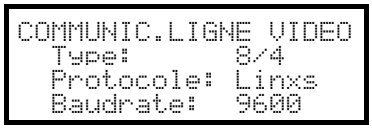
Le câble de communication de type standard est décrit au *§ 3.3 - Raccordement standard, page 11.*

5.6.2.2 Configuration de la matrice

La vitesse de transmission en Bauds de la matrice peut être sélectionnée au moyen du Dip-switch SW1 à l'intérieur:
dip 6 off: 9600 bauds (condition par défaut)
dip 6 on: 1200 bauds
Les opérations de modification de la vitesse de transmission en bauds doivent être effectuées après avoir coupé l'alimentation de la matrice. Se reporter au manuel correspondant.

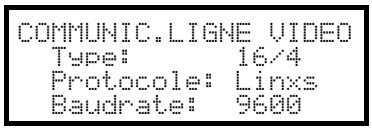
5.6.2.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE VIDEO, doit être configuré comme suit:



Contrôle d'une matrice LXRPS84A

vitesse de transmission en bauds de 9600 bauds



Contrôle d'une matrice LXRPS164A

vitesse de transmission en bauds de 9600 bauds

Même en cas de plusieurs pupitres connectés à la matrice, le numéro d'identification de chaque pupitre est sans importance.

5.6.2.4 Test de fonctionnement

En connectant directement le pupitre avec la matrice au moyen du câble téléphonique fourni, il doit être possible de commuter immédiatement les entrées vidéo:

- presser MON 1 ENTER pour la sélection du moniteur 1
- presser CAM 1 ENTER, CAM 2 ENTER pour la sélection des caméras.

5.6.3 Programmation de la matrice

Connecter une caméra à l'entrée 1 et un moniteur à la sortie 1, comme décrit dans le manuel de la matrice.

SET MON début de la configuration; introduire le mot de passe de configuration si prévu.

Le pupitre indique sur l'écran le changement de mode:

Touche ESC : fin de la configuration

Joystick ▲●▼: sélection ligne

Joystick ◄●►: entrée dans les sous-menus et modification de la programmation

Touche SEQ : confirmation de la sélection

Touches numériques 1 .. 8 : introduction directe d'une valeur (ex. modification du mot de passe).

5.7 Matrices LXRPS42A et LXRPS82A Linxs

5.7.1 Description

Les matrices LXRPS84A et LXRPS164A sont des produits dédiés à la gestion de vidéo surveillance, se différenciant par le nombre d'entrées vidéo (respectivement 4 et 8); les sorties vidéo sont au nombre de deux, et l'une d'entre elles peut être gérée par un magnétoscope. Ces matrices permettent les fonctions de commutation vidéo, de gestion des alarmes et de programmation du menu sur écran. Se reporter au manuel de la matrice pour toute information complémentaire.

5.7.2 Connexion

5.7.2.1 Câble

Le câble de communication de type standard est décrit au *§ 3.3 - Raccordement standard, page 11.*

5.7.2.2 Programmation de la matrice

La vitesse de transmission peut être sélectionnée au moyen du jumper JP1 placé à l'intérieur:
jumper ouvert: 9600 bauds (par défaut)
jumper en court-circuit: 1200 bauds
Le changement de la vitesse de transmission doit être effectué l'alimentation coupée (voir le manuel).

5.7.2.3 Programmation du pupitre

Durant la programmation du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE VIDEO doit être configuré comme suit:

```
COMMUNIC.LIGNE VIDEO
 Type:       4/2
 Protocole: Linxs
 Baudrate:  9600
```

Contrôle d'une matrice LXRPS42A

la vitesse de transmission est de 9600 bauds

```
COMMUNIC.LIGNE VIDEO
 Type:       8/2
 Protocole: Linxs
  Baudrate: 9600
```

Contrôle d'une matrice LXRPS82A

la vitesse de transmission est de 9600 bauds

Même en cas de plusieurs pupitres connectés sur le cyclique, le numéro d'identification de chaque pupitre est sans importance.

5.7.2.4 Test de fonctionnement

En connectant directement le pupitre au cyclique au moyen du câble téléphonique fourni, il doit être possible de commuter immédiatement les entrées vidéo:

- presser **MON** **1** **ENTER** pour la sélection du moniteur 1
- presser **CAM** **1** **ENTER**, **CAM** **2** **ENTER** pour la sélection des caméras.

5.7.3 Programmation de la matrice

Connecter une caméra à l'entrée 1 et un moniteur à la sortie 1 comme décrit dans le manuel de la matrice.

SET MON début de la programmation; introduire éventuellement le mot de passe de programmation .

Le pupitre indique sur l'écran le changement de mode:

```
CONFIGURATION
MATRICE LINXS

ESC pour terminer
```

Touche ESC : fin de la configuration

Joystick ▲●▼: sélection ligne

Joystick ◄●►: entrée dans les sous-menus et modification de la programmation

Touche SEQ : confirmation de la sélection

Touches numériques 1 .. 8 : introduction directe d'une valeur (ex. durant la modification du mot de passe)

5.8 Matrice vidéo SW328

5.8.1 Description

La matrice SW328 est un produit professionnel dédié à la gestion de vidéo surveillance, prévue pour le contrôle de 32 entrées sur 8 sorties vidéo dont une pouvant être gérée par un magnétoscope. Elle permet le contrôle des fonctions habituelles de commutation et de gestion des alarmes. (voir le manuel technique de SW328).

5.8.2 Connexion

5.8.2.1 Câble

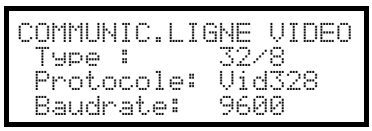
Le câble de communication de type standard est décrit au *§ 3.3 - Raccordement standard, page 11.*

5.8.2.2 Configuration de la matrice

Aucune configuration de la matrice n'est nécessaire.

5.8.2.3 Configuration du pupitre

Pour programmer le pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE VIDEO doit être configuré suivant:



Contrôle d'une matrice SW328

La vitesse de transmission est fixée à 9600 bauds

La possibilité de connecter plusieurs pupitres oblige à définir des numéros distincts d'identification (de 1 à 8).

5.8.2.4 Test de fonctionnement

En câblant directement le pupitre a la matrice avec le câble RJ fourni, on peut commuter les entrées vidéo:

presser **MON** **1** **ENTER** pour la sélection du moniteur 1

presser **CAM** **1** **ENTER**, **CAM** **2** **ENTER** pour la sélection des caméras.

Attention! La matrice SW328 peut être configurée de façon à exclure le contrôle d'un pupitre durant certaines périodes de la journée ou en cas de circonstances particulières. Dans de tels cas, le fonctionnement du pupitre est inhibé . Se reporter au manuel de la SW328.

5.8.3 Configuration de la matrice

La matrice SW328 permet uniquement d'effectuer le changement de date et heure sur le pupitre.

Pour demander la modification, presser **SET** **MON**.

Touche **ENTER**: passage au point suivant

Touche **CLEAR**: passage au point précédent

Touches **INC** / **DEC**: augmentation / diminution de la valeur.

5.9 Matrice vidéo SW164OSM

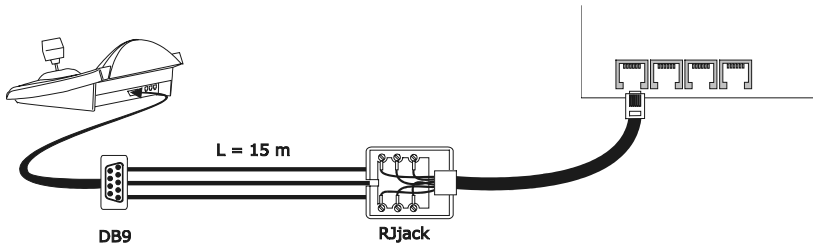
5.9.1 Description

La matrice SW164OSM est un produit professionnel dédié à la gestion de vidéo surveillance. Elle permet le contrôle de 16 entrées sur 4 sorties vidéo dont une pouvant être gérée par un magnétoscope. Elle permet le contrôle de la commutation vidéo et de la gestion des alarmes. (voir le manuel de la matrice)

5.9.2 Connexion

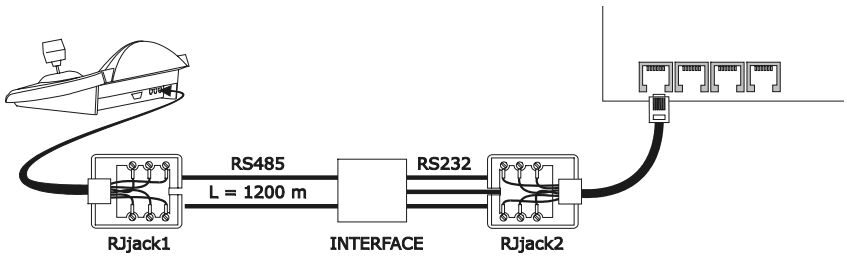
5.9.2.1 Câble

La connexion entre matrice et pupitre s'effectue au moyen d'une liaison RS232 (longueur max: 15 mètres). Utiliser un câble entre le DB9 à l'arrière du pupitre et l'un des connecteurs RJ11 à l'arrière de la matrice:



EKR-KB1	DB9	RJack	SW164OSM
RX	2	jaune	TX
TX	3	blanc	RX
GND	5	rouge	GND

Afin d'augmenter la longueur de la liaison, il est possible d'utiliser des interfaces RS485-RS232 permettant des longueurs de câble de 1200 mètres, comme indiqué ci dessous:



EKR-KB1	RJack 1	Interface		RJack2	SW164OSM
		IN	OUT		
RS485A	blanc	A	RX	jaune	TX
			TX	blanc	RX
RS485B	jaune	B	GND	rouge	GND

5.9.2.2 Configuration de la matrice

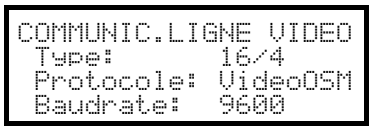
À l'intérieur de la matrice, les deux cavaliers JP1 et JP2 doivent être configurés en type RS232, suivant l'inscription de la sérigraphie.
Le Dip-switch SW1 permet la sélection de la vitesse de transmission en bauds:

Vitesse	Dip 3	dip 4
9600 bauds	ON	ON
1200 bauds	OFF	ON

Consulter le manuel technique de la matrice pour plus de renseignements.

5.9.2.3 Programmation du pupitre

Le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE VIDEO doit être configuré comme suit:



Contrôle d'une matrice SW164OSM.

Même en cas de plusieurs pupitres connectés au cyclique, l'identification de chaque pupitre est inutile.

5.9.2.4 Test de fonctionnement

En raccordant le pupitre avec la matrice comme ci dessus, il est possible de commuter les entrées vidéo:

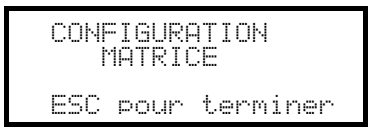
- presser **MON** **1** **ENTER** pour la sélection du moniteur 1
- presser **CAM** **1** **ENTER**, **CAM** **2** **ENTER** pour la sélection des caméras.

5.9.3 Programmation de la matrice

Connecter une caméra à l'entrée 1 et un moniteur à la sortie 1, comme décrit dans le manuel de la matrice.

SET MON début de la programmation; introduire si nécessaire le mot de passe de programmation.

Le pupitre indique sur l'afficheur le changement de mode:



Touche ESC : fin de la programmation

Pour assurer la compatibilité avec les précédents modèles de pupitre, l'utilisation de certaines touches à été modifiée sur le pupitre EKR-KB1.

Le tableau suivant compare les touches des pupitres DCS2 et KEYPLUS aux touches correspondantes utilisées sur le nouveau pupitre EKR-KB1:

Menu sur écran	Signification	DCS2 KEYPLUS	DCJ
1..9	sélection caméras 1..9	1 .. 9	1 .. 9
0	sélection caméra 10	0	0
11..16	sélection caméras 11..16	-/-- 1 0 .. -/-- 1 6	SET 0 .. SET 6
4 (menu Textes seul)	curseur en haut	4	Joystick haut ou 4
9 (menu Textes seul)	curseur en bas	9	Joystick bas ou 9
8 (menu Textes seul)	curseur à gauche	8	Joystick gauche ou 8
0 (menu Textes seul)	curseur à droite	0	Joystick droite ou 0
PROG	touche PROG	PROG	MENU
ENT	touche ENTER	ENTER	ENTER
CLR	touche CLEAR	CLEAR	CLEAR
M/A	séquence automatique	M/A	SEQ
↑ (flèche haut)	Précédent/ augmentation	▲	INC
↓ (flèche bas)	Suivant / diminution	▼	DEC

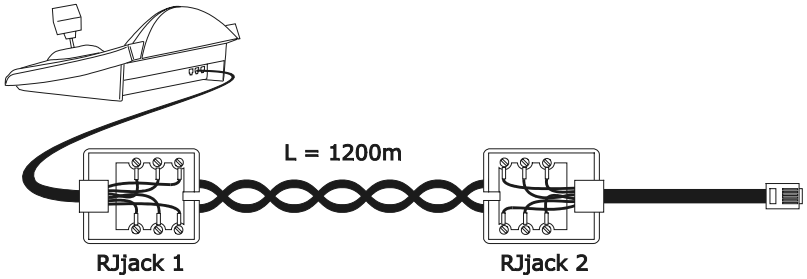
5.10 Multiplexeur vidéo Eneo

5.10.1 Description

Le multiplexeur Eneo permet le raccordement de 16 entrées vidéo visualisées sous la forme d'une image composite. Un moniteur spot de service permet l'affichage de l'une des entrées.
La communication entre pupitre et multiplexeur est unidirectionnelle. Il est nécessaire de définir si le multiplexeur connecté est en noir et blanc ou couleur, puisqu'ils ont des protocoles et des caractéristiques différents.
Il est possible de contrôler le multiplexeur de façon indirecte au moyen d'une matrice EKR-8/4, EKR-16/4, comme décrit au *§ 5.11 - Contrôle du multiplexer, page 37.*

5.10.2 Connexion directe

5.10.2.1 Câble



EKR-KB1	RJack 1	RJack 2	JAVELIN
RS485A	blanc	noir	RS485A
RS485B	jaune	vert	RS485B

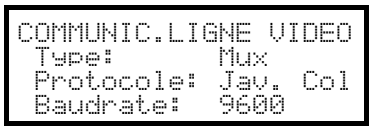
La connexion RS485 (unidirectionnelle), permet une distance pupitre - multiplexeur de 1200 mètres.

5.10.2.2 Programmation du multiplexeur

Le multiplexeur Eneo est disponible en deux versions se différenciant par leur protocole de contrôle.
La configuration ne peut être effectuée qu'au moyen du pupitre du multiplexeur. Régler la modalité de communication RS485, la vitesse de transmission en baud et le protocole A.
Se reporter au manuel Javelin correspondant.

5.10.2.3 Programmation du pupitre

Le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE VIDEO, doit être configuré comme suit:



Contrôle d'un multiplexeur Eneo

Il est nécessaire de préciser si le multiplexeur est couleurs (Eneo Coul) ou noir et blanc (Eneo N/B). Quatre valeurs de vitesse de transmission en bauds sont possibles. (Protocole: Eneo)

Il n'est possible de connecter qu'un seul pupitre à chaque multiplexeur Eneo, et le numéro d'identification des pupitres est donc sans importance. Plusieurs multiplexeurs peuvent être contrôlés par le même pupitre, à condition que ces derniers soient identifiés par des numéros d'unité différents.

5.10.2.4 Test de fonctionnement

En connectant directement le pupitre avec le multiplexeur ainsi configuré au moyen du câble indiqué plus haut, il est possible de commuter immédiatement les entrées vidéo:

presser MON 1 ENTER pour la sélection de l'unité multiplexeur 1

presser CAM 1 ENTER, CAM 2 ENTER, pour la sélection des entrées vidéo.

À chaque commande transmise par le pupitre correspond la mise en fonction d'un DEL sur le pupitre local du multiplexeur.
Attention! Si le numéro du multiplexeur ne correspond pas, les commandes transmises par le pupitre ne seront pas exécutées.

5.10.3 Fonctions spécifiques

Outre la sélection des entrées vidéo, le multiplexeur Eneo possède de nombreuses autres possibilités, activées par la pression de combinaisons de touches.

La touche MON permet de changer le numéro de l'unité répondant à la commande.

Seules certaines des fonctions indiquées plus bas sont disponibles pour les deux modèles de multiplexeur. Se reporter au manuel du multiplexeur pour davantage de détails.

SHIFT CAM live record (enregistrement en direct), SET CAM vcr,

END CAM moniteur spot, END MON sortie moniteur spot

ENTER select, SET ENTER double select, SHIFT 9 set, SET MON menu, SEQ auto

SET SEQ full, END SEQ freeze (gel d'image), SHIFT 0 touche "2nd"

SHIFT 1 pip1, SHIFT 2 2x2, SHIFT 3 3x3, SHIFT 4 4x4, SHIFT 5 pip2

SHIFT 6 zoom, SHIFT 7 3+4, SHIFT 8 2+8.

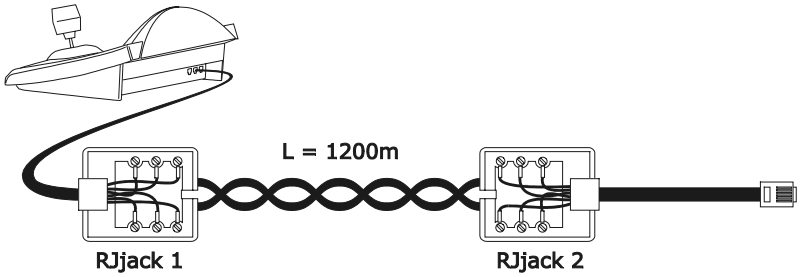
5.11 Multiplexeur vidéo SP16C

5.11.1 Description

Le multiplexeur SP16C permet le raccordement et la numérisation de 16 entrées vidéo, qui seront visualisées sous la forme d'une compression de 16 images. Un moniteur spot permet d'afficher l'une des entrées en plein écran.
La communication entre pupitre et multiplexeur est unidirectionnelle.
Il est également possible de le contrôler au moyen d'une matrice vidéo SM42A, SM82A, SM84A, SM164A. Ce type de contrôle est décrit au *§ 5.11 - Contrôle du multiplexer, page 37.*

5.11.2 Connexion directe

5.11.2.1 Câble



EKR-KB1	RJack 1	RJack 2	SP16C
RS485A	blanc	Noir	RS485A
RS485B	jaune	Jaune	RS485B

La connexion RS485 (unidirectionnelle), permet une distance max. pupitre - multiplexeur de 1200 mètres.

5.11.2.2 Programmation du multiplexeur

La programmation ne peut être effectuée qu'au moyen du pupitre du multiplexeur.
Régler la vitesse de transmission en Baud et le numéro d'identification du multiplexer adéquates.
Se reporter au manuel correspondant.

5.11.2.3 Programmation du pupitre

Le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE VIDEO, doit être configuré comme suit:

```
COMMUNIC.LIGNE VIDEO
 Type:       Mux
 Protocole: Videotec
 Baudrate:  9600
```

Contrôle d'un multiplexeur SP16C

Quatre valeurs de vitesse de transmission en bauds sont possibles.

5.11.2.4 Test de fonctionnement

En connectant directement le pupitre avec le multiplexeur ainsi configuré au moyen du câble indiqué plus haut, il est possible de commuter immédiatement les entrées vidéo:

- presser **MON** **1** **ENTER** pour la sélection de l'unité multiplexeur 1
- presser **CAM** **1** **ENTER**, **CAM** **2** **ENTER**, pour la sélection des entrées vidéo.

À chaque commande transmise par le pupitre correspond la mise en fonction d'un led sur le pupitre local du multiplexeur.
Attention! Si le numéro du multiplexeur ne correspond pas, les commandes transmises par le pupitre ne seront pas exécutées.

5.11.3 Fonctions spécifiques

En plus de la sélection des entrées vidéo, le multiplexeur SP16C possède de nombreuses autres fonctions, pouvant être activées par la pression de combinaisons de touches du pupitre .

SHIFT CAM live, SET CAM vcr

SHIFT 2 fonction 1+12 / haut

SHIFT 4 fonction 3x3 / gauche

SHIFT 6 fonction 4x4 / droite

SHIFT 8 fonction 2x2 / bas

SET SEQ full/zoom

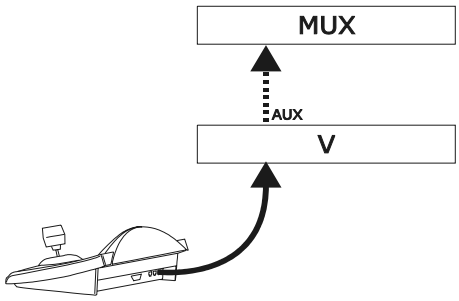
ENTER sel

SEQ auto

5.12 Contrôle du multiplexeur à travers un dispositif vidéo

Le multiplexeur peut être contrôlé au travers d'un dispositif vidéo de la série Eneo EKR-8/4, EKR-16/4.

Pour pouvoir contrôler un multiplexeur de cette façon, il est nécessaire d'utiliser le protocole MACRO.



Dans ce cas, les commandes peuvent concerner la matrice vidéo ou le multiplexeur suivant la sortie moniteur sélectionnée.

5.12.1 Sélection d'un moniteur connecté à la matrice vidéo

Presser **MON** suivi du numéro du moniteur, et confirmer si nécessaire avec **ENTER**, le message MONITEUR, suivi du numéro du moniteur apparaît sur l'afficheur
Seuls les sorties moniteurs ayant été définies comme "validés" dans le menu MISE EN SERVICE / MONITEUR peuvent être rappelées.

5.12.2 Sélection d'un moniteur connecté au multiplexeur

À chaque multiplexeur correspond un seul moniteur principal. Pour l'utilisation du moniteur spot en option, se reporter au manuel d'utilisation correspondant.

Si le multiplexeur est identifié par une adresse (par ex. multiplexeur Javelin/Hitron), presser **SHIFT** **MON**, suivi de l'adresse du multiplexeur, et confirmer si nécessaire avec **ENTER**.

Si le multiplexeur n'est pas identifié par une adresse (par ex. multiplexeur SP16C) presser **SHIFT** **MON** **1** et confirmer si nécessaire avec **ENTER**.

Après la sélection d'un multiplexeur, le message UNITE apparaît sur l'écran, suivi du numéro du multiplexeur.
Seuls les multiplexeurs ayant été définis comme "validés" dans le menu MISE EN SERVICE / MULTIPLEXEUR peuvent être rappelés.

5.13 Multiplexer vidéo Sony

5.13.1 Description

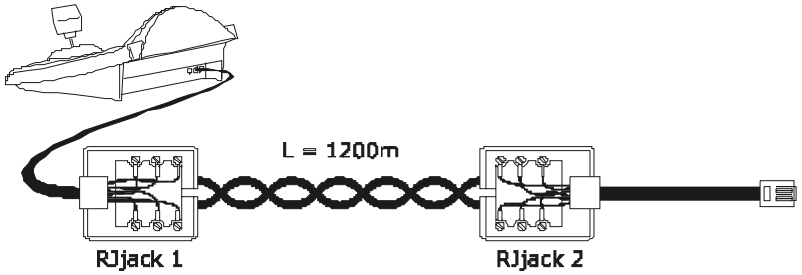
Le multiplexer Sony YS-DX516P permet de brancher 16 entrées vidéo qui sont digitalisées et montrées sur une image composée en sortie.

5.13.2 Matériel et documents de référence

Multiplexer Sony YS-DX516P
Manuel du multiplexer
Security Serial Protocol Ver 1.11.2, issued on November 28, 2002.

5.13.3 Branchement direct

5.13.3.1 Câble



EKR-KB1	RJack 1	RJack 2	Mux
RS485A	blanc	rouge	RS485A
RS485B	jaune	vert	RS485B

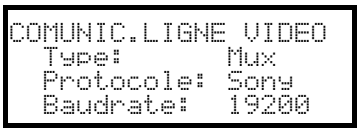
Le branchement est en RS485. La distance max. entre pupitre et multiplexer est de 1200 m.

5.13.3.2 Programmation du multiplexer

Configurer comme il convient l'adresse de l'unité et la modalité de communication RS485. Voir les modes d'emploi respectifs.

5.13.3.3 Programmation du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMUNICAZIONI / LINEA VIDEO, doit être programmé ainsi:



Contrôle d'un multiplexer Sony

Quatre valeurs de bauds sont possibles.

5.13.3.4 Test de fonctionnalité

En branchant directement le pupitre au multiplexer ainsi programmé, à l'aide du câble indiqué ci-dessus, il doit être tout de suite possible de commuter les entrées vidéo:

appuyer sur MON 1 ENTER pour la sélection de l'unité multiplexer 1

appuyer sur CAM 1 ENTER, CAM 2 ENTER, pour la sélection des entrées vidéo.

A chaque commande envoyée à partir du pupitre correspond l'allumage d'un DEL sur le pupitre local du multiplexer.
Attention! Si le numéro de l'unité multiplexer ne coïncide pas, les commandes envoyées à partir du pupitre sont négligées.

5.13.4 Configuration

La configuration du multiplexer s'effectue à l'aide d'un On Screen Menu et d'un dip-switch de configuration placé sur l'arrière de l'unité. Consulter le manuel respectif pour l'explication des différentes rubriques de configuration.
Il est nécessaire de configurer le multiplexer pour la communication de type RS485, avec adresse d'identification et bauds opportuns.

5.13.4.1 Configuration OSM

Brancher directement le multiplexer au pupitre et un moniteur à la sortie MONITEUR 1.

SET MON début de la configuration du multiplexer.

Le multiplexer montre le menu sur la vidéo; le changement de modalité est indiquée sur l'afficheur du pupitre:

```
    MUX SONY
CONFIGURATION

    Esc pour sortir
```

INC / DEC : incrément et décrément de la valeur sélectionnée

MENU entrée dans le menu successif

ENTER émulation de la touche *NEXT*

ESC fin de la configuration

Joystick : mouvement dans les menus.

5.13.5 Fonctions consacrées

En plus de la procédure de sélection normale des entrées vidéo, le multiplexer Sony est équipé de beaucoup d'autres fonctions qui sont activées en appuyant sur des combinaisons de touches, qui correspondent aux touches présentes sur son petit pupitre local.

La touche MON permet de changer le numéro de l'unité qui répond à la commande.

5.13.5.1 Fonctions du multiplexer

SET 1 multi

SET 2 quad

SET 3 option

SET 4 freeze

SET 5 live

SET 6 vcr

5.13.5.2 Autres fonctions

SEQ séquence

CLEAR neutralisation des alarmes

ENTER moniteur 2

SET ENTER “security lock” habilité

SET CLEAR “security lock” exclu

SHIFT ENTER montre la liste des alarmes

SHIFT CLEAR fait disparaître la liste des alarmes

5.14 DVR Sony

5.14.1 Description

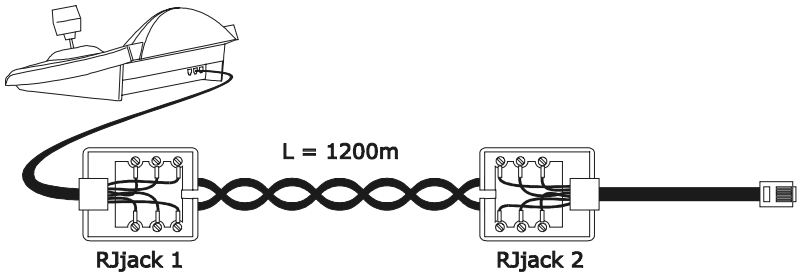
Le DVR Sony HSR-X216P permet de brancher 16 entrées vidéo qui sont digitalisées et enregistrées sous forme digitale.

5.14.2 Matériel et documents de référence

DVR Sony HSR-X216P
Manuel du DVR
Security Serial Protocol Ver 1.11.2, issued on November 28, 2002.

5.14.3 Branchement direct

5.14.3.1 Câble



EKR-KB1	RJjack 1	RJjack 2	DVR
RS485A	blanc	rouge	RS485A
RS485B	jaune	vert	RS485B

Le branchement est de type RS485. La distance maximale entre pupitre et DVR est de 1200 mètres.

5.14.3.2 Programmation du DVR

Configurer comme il convient l'adresse de l'unité et la *modalité* de communication RS485. Voir le mode d'emploi respectif.

5.14.3.3 Programmation du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMUNICAZIONI / LINEA VIDEO, doit être programmé ainsi:

Contrôle d'un DVR Sony

Quatre valeurs de bauds sont possibles.

5.14.3.4 Test de fonctionnalité

En branchant directement le pupitre au multiplexer configuré ainsi, à l'aide du câble indiqué ci-dessus, il doit être tout de suite possible de commuter les entrées vidéo:

appuyer sur MON 1 ENTER pour la sélection de l'unité multiplexer 1

appuyer sur CAM 1 ENTER, CAM 2 ENTER, pour la sélection des entrées vidéo.

A chaque commande envoyée à partir du pupitre correspond l'allumage d'un DEL sur le pupitre local du multiplexer.
Attention! Si le numéro de l'unité multiplexer ne coïncide pas, les commandes envoyées à partir du pupitre sont négligées.

5.14.4 Configuration

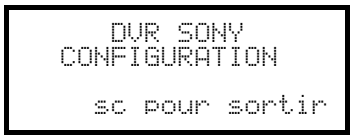
La configuration du DVR s'effectue à l'aide d'un On Screen Menu. Consulter le manuel respectif pour l'explication des différentes rubriques de configuration.
Il est nécessaire de configurer le DVR pour la communication de type RS485, avec adresse d'identification et bauds opportuns.

5.14.4.1 Configuration OSM

Brancher directement le DVR au pupitre et un moniteur à la sortie MONITEUR 1.

SET MON début de la configuration du DVR.

Le DVR montre le menu sur la vidéo; le changement de modalité est indiquée sur l'afficheur du pupitre:



MENU entrée dans le sous-menu sélectionné

ESC fin de la configuration

Joystick ◂●▸: mouvement dans les menus et changement des valeurs.

5.14.5 Menu spécial SEARCH

SET CAM entrée dans le menu spécial SEARCH

ESC sortie du menu

Joystick ◂●▸: mouvement dans les menus et changement des valeurs.

Attention: si le DVR restait en mode SEARCH après la sortie du menu, appuyer sur STOP (SHIFT 3) *pour revenir à la modalité normale*.

5.14.6 Menu spécial COPY

SET 0 entrée dans le menu spécial COPY

CLEAR annule l'opération de copie et efface les éventuels messages sur la vidéo

ESC sortie du menu

attention: l'opération de copie ou l'éventuelle annulation de celle-ci, en appuyant sur CLEAR*, doivent être complétées avant de sortir du menu*

Joystick ◂●▸: mouvement dans les menus et changement des valeurs.

5.14.7 Fonctions consacrées

En plus de la procédure de sélection normale des entrées vidéo, le DVR SONY est équipé de beaucoup d'autres fonctions qui sont activées en appuyant sur des combinaisons de touches, qui correspondent aux touches présentes sur son petit pupitre local.

La touche MON permet de changer le numéro de l'unité qui répond à la commande.

5.14.7.1 Fonctions du magnétoscope

SHIFT 1 play

SHIFT 2 pause

SHIFT 3 stop

SHIFT 4 enregistrement

SHIFT 5 diminue la vitesse play

SHIFT 6 incrémente la vitesse play

SHIFT 7 fin de l'enregistrement

SHIFT 8 recherche l'alarme précédente

SHIFT 9 recherche l'alarme successive

SHIFT 0 zoom

SET 6 timer on/off

5.14.7.2 Fonctions du multiplexer

SET 1 multi

SET 2 quad

SET 3 option

SET 4 freeze

5.14.7.3 Autres fonctions

SEQ séquence

CLEAR neutralisation des alarmes

ENTER moniteur 2

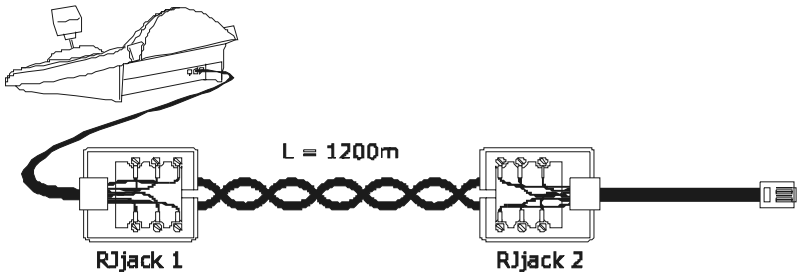
5.15 Multiplexeur Ademco

5.15.1 Description

Le multiplexeur numérique Ademco AXMD16E / AXCD16EX permet la connexion de 16 entrées vidéo, lesquelles sont numérisées et montrées sous la forme d'une image composée en sortie.

5.15.2 Connexion directe

5.15.2.1 Câble



EKR-KB1	RJjack 1	RJjack 2	JAVELIN
RS485A	blanc	noir	RS485A
RS485B	jaune	vert	RS485B

La connexion est de type RS485 (unidirectionnelle), et la distance max. entre pupitre et multiplexeur est de 1200m.

5.15.2.2 Configuration du multiplexeur

La configuration peut être effectuée uniquement au moyen du pupitre local du multiplexeur et de la souris. Définir le mode de communication RS485, la vitesse de transmission en bauds correcte et le protocole type A. Se reporter au manuel correspondant.

5.15.2.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE VIDEO doit être configuré comme suit:

```
COMMUNIC.LIGNE VIDEO
  Type:      Mux
  Protocole: Ademco
  Vit. transm.: 1200
```

Contrôle d'un multiplexeur Ademco.

Quatre vitesses de transmission en bauds sont possibles.

5.15.2.4 Essai de fonctionnement

En connectant directement le pupitre avec le multiplexeur ainsi configuré au moyen du câble indiqué plus haut, il doit être possible de commuter immédiatement les entrées vidéo:

presser MON 1 ENTER pour la sélection de l'unité multiplexeur 1

presser CAM 1 ENTER, CAM 2 ENTER, pour la sélection des entrées vidéo.

À chaque commande transmise par le pupitre correspond la mise en fonction d'une DEL sur le pupitre local du multiplexeur.

Attention! Si le numéro de l'unité multiplexeur ne correspond pas, les commandes transmises par le pupitre ne sont pas exécutées

5.15.3 Fonctions spécifiques

Outre la procédure normale de sélection des entrées vidéo, le multiplexeur Ademco est équipé de nombreuses autres fonctions activées au moyen de la pression de combinaisons de touches, et correspondant aux touches présentes sur le pupitre local. Se reporter au manuel du multiplexeur pour davantage de détails

La touche **MON** permet de changer le numéro de l'unité répondant à la commande.

Le tableau des correspondances entre les touches est représenté ci-dessous. La touche Zoom n'est pas implémentée.

	SHIFT 8		
	SET 6	2nd	SHIFT 6
{M}	SHIFT 7	REC	SET 7
	SET 0	2nd	SHIFT 0
	SET 1		
	SET 2	2nd	SHIFT 2
	SET 3	2nd	SHIFT 3
	SET 4	2nd	SHIFT 4
	SEQ	2nd	SHIFT SEQ
		ESC	END SEQ
	SHIFT 5	ESC	END 5
2nd	SHIFT 9		

5.16 Multiplexer Sanyo

5.16.1 Description

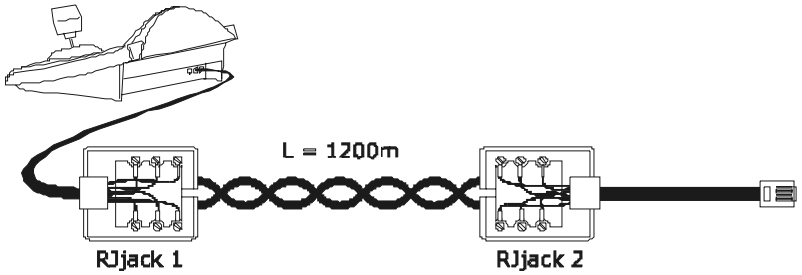
Le multiplexer Sanyo MPX-CD163 permet de brancher 16 entrées vidéo qui sont digitalisées et montrées sur une image composée en sortie.

5.16.2 Matériel et documents de référence

Multiplexer Sanyo MPX-CD163
Manuel du multiplexer

5.16.3 Branchement direct

5.16.3.1 Câble



EKR-KB1	RJack 1	RJack 2	Mux
RS485A	blanc	rouge	RS485A
RS485B	jaune	vert	RS485B

Le branchement est en RS485. La distance max. entre pupitre et multiplexer est de 1200 m.

5.16.3.2 Programmation du multiplexer

Configurer comme il convient l'adresse de l'unité et la modalité de communication RS485. Voir les modes d'emploi respectifs.

5.16.3.3 Programmation du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMUNICATION / LIGNE VIDEO, doit être programmé ainsi:

```
COMUNIC.LIGNE VIDEO
  Tipo:      Mux
  Protocol:  Sanyo
  Baudrate:  19200
```

Contrôle d'un multiplexer Sanyo

Quatre valeurs de bauds sont possibles.

5.16.3.4 Test de fonctionnalité

En branchant directement le pupitre au multiplexer ainsi programmé, à l'aide du câble indiqué ci-dessus, il doit être tout de suite possible de commuter les entrées vidéo:

appuyer sur MON 1 ENTER pour la sélection de l'unité multiplexer 1

appuyer sur CAM 1 ENTER, CAM 2 ENTER, pour la sélection des entrées vidéo.

A chaque commande envoyée à partir du pupitre correspond l'allumage d'un DEL sur le pupitre local du multiplexer.

Attention! Si le numéro de l'unité multiplexer ne coïncide pas, les commandes envoyées à partir du pupitre sont négligées.

5.16.4 Configuration

La configuration du multiplexer s'effectue à l'aide d'un On Screen Menu. Consulter le manuel respectif pour l'explication des différentes rubriques de configuration.
Il est nécessaire de configurer le multiplexer pour la communication de type RS485, avec adresse d'identification et bauds opportuns.

5.16.4.1 Configuration OSM

Brancher directement le multiplexer au pupitre et un moniteur à la sortie MONITEUR 1.

SET MON début de la configuration du multiplexer.

Le multiplexer montre le menu sur la vidéo; le changement de modalité est indiquée sur l'afficheur du pupitre:

INC / DEC : incrément et décrément de la valeur sélectionnée

MENU entrée et sortie de la programmation

ENTER émulation de la touche *NEXT*

CLEAR émulation de la touche *BACK*

ESC sortie de la fonction de configuration

Joystick ◂●▸: mouvement dans les menus.

5.16.5 Fonctions consacrées

En plus de la procédure de sélection normale des entrées vidéo, le multiplexer Sanyo est équipé de beaucoup d'autres fonctions qui sont activées en appuyant sur des combinaisons de touches, qui correspondent aux touches présentes sur son petit pupitre local.

La touche MON permet de changer le numéro de l'unité qui répond à la commande.

ENTER ENTER contrôle du monitor master

ENTER 1 , ENTER 2 ,ENTER 3 ,ENTER 4 contrôle d'un monitor spot

5.16.5.1 Fonctions du multiplexer

SET 1 multi

SET 2 quad

SET 3 plus

SET 4 still

SET 5 live

SET 6 vcr

5.16.5.2 Autres fonctions

SEQ séquence

CLEAR neutralisation des alarmes

5.16.6 Choix du protocole

Le protocole Sanyo prévoit deux commandes différentes de sélection du moniteur principal/spot et de commutation. Avec la sélection du Mux Sanyo est proposé le protocole le plus récent, lequel risque cependant d'être incompatible avec les modèles les plus anciens de multiplexeurs.
Il est possible de sélectionner l'un des deux protocoles si le protocole défini ne permet aucune commutation. Le type de protocole est mémorisé et maintenu même après la remise en service du pupitre.

F4 : Choix du protocole le plus récent (par défaut)

SHIFT F4 : Choix du protocole classique.

5.16.7 Indications sur l'écran

L'indication du moniteur contrôlé est affichée à la suite du numéro de l'unité:
(*) indique le moniteur principal
(1), (2), (3), (4) indiquent les moniteurs spot.

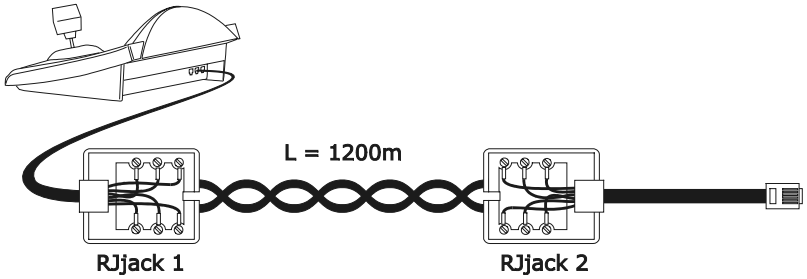
5.17 DVR Everfocus

5.17.1 Description

Les magnétoscopes numériques Everfocus (EDSR400, EDSR100, EDSR900, EDSR1600 et versions H correspondantes) sont des dispositifs utilisés pour l'enregistrement numérique des signaux vidéo. Le videoloop de chaque entrée vidéo et deux sorties vidéo, main et call, sont disponibles.
La communication entre le pupitre et le DVR est de type unidirectionnel.

5.17.2 Connexion

5.17.2.1 Câble



EKR-KB1	RJack 1	RJack 2	DVR
RS485A	blanc	jaune	RS485A
RS485B	jaune	noir	RS485B

5.17.2.2 Configuration du DVR

Au moyen du panneau local du DVR, définir la vitesse de transmission en bauds nécessaire et le numéro unité dans le menu *RS232/RS485 SETTING MENU*. Tenir uniquement compte des paramètres des communications RS485. Définir STOP BIT 1, parité NULLE, bit données 8.

5.17.2.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE VIDEO, doit être défini comme suit:

Sélectionner le modèle de DVR et la vitesse de transmission en bauds adéquats.

5.17.2.4 Essai de fonctionnement

Après connexion directe du pupitre avec le DVR configuré comme expliqué ci-dessus au moyen du câble téléphonique indiqué, il doit être possible de commuter immédiatement les entrées vidéo:

presser [MENU DEVICE]

presser [CAM CH] 1 , [CAM CH] 2 pour la sélection de la voie vidéo (confirmer avec ENTER si requis)

5.17.3 Configuration du DVR

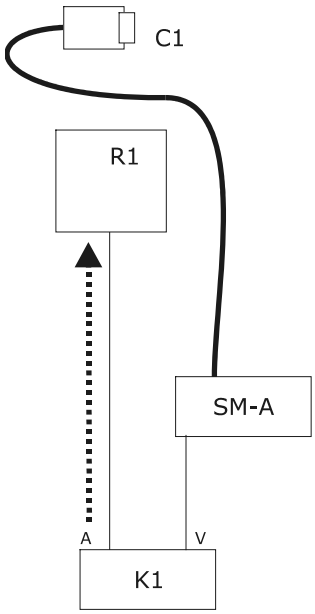
Pour accéder au menu de configuration sur écran, se reporter aux indications du manuel du dispositif vidéo.

La configuration du pupitre à distance est uniquement possible en mode DVR, en pressant [MENU MENU].

6 Contrôle de la télémétrie

6.1 Contrôle en direct ou par le coaxial du système vidéo

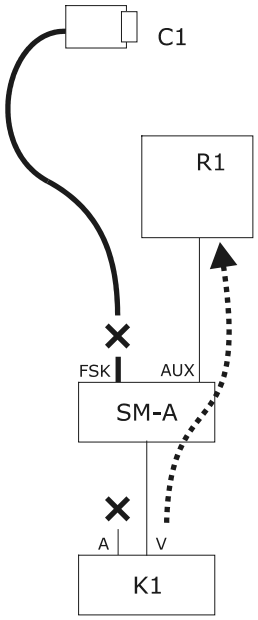
La série de cycliques et matrices (Eneo EKR-8/4 et EKR-16/4) permet de contrôler une ligne de télémétrie directement à partir du dispositif vidéo, ce qui permet d'économiser un câble de télémétrie en sortie des pupitres.



Le contrôle est de type traditionnel avec le pupitre qui contrôle deux voies de communication différentes: le récepteur R1 par la ligne A du pupitre, la matrice SM par la ligne VIDÉO.

Deux câbles sont prévus en sortie du pupitre.

Le câble vidéo de la caméra C1 peut passer à travers des dispositifs de gestion du signal vidéo tels que multiplexeurs, distributeurs, transmetteurs sur câble 2 paires, etc.



Le contrôle de la télémétrie est assuré par la sortie AUX de la matrice vidéo.

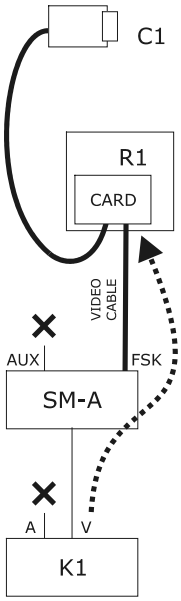
Un seul câble est prévu en sortie du pupitre.

La matrice SM doit être configurée pour transmettre les messages de télémétrie en protocole MACRO. Le récepteur R1 doit reconnaître le protocole transmis (MACRO).

La communication entre pupitre et matrice ne peut s'effectuer qu'en protocole MACRO.

Le câble vidéo de la caméra C1 peut passer à travers des dispositifs de gestion du signal vidéo tels que multiplexeurs , distributeurs, transmetteurs sur câble 2 paires, etc.

La ligne de télémétrie A (ou B) est configurée pour transmettre des messages sur le câble vidéo et le connecteur A (ou B), placé à l'arrière du pupitre, ne peut donc être utilisé pour adresser d'autres dispositifs de télémétrie mais doit être déconnecté.



Le contrôle de la télémétrie s'effectue au moyen des signaux en sortie de la matrice vidéo sur le câble coaxial du signal vidéo. Un seul câble est présent en sortie du pupitre.

La matrice SM doit être configurée pour transmettre les messages de télémétrie en protocole FSK sur les câbles vidéo en entrée. Le récepteur R1 doit être équipé de la carte de codage DTCOAX.

La communication entre pupitre et matrice ne peut s'effectuer qu'en protocole MACRO.

Les câbles vidéo entre récepteurs et matrice ne peuvent traverser aucun autre dispositif (ex. distributeurs vidéo) mais doivent être en liaison directe.

Les lignes de télémétrie A et B doivent être déconnectées.

6.2 Opérations de base des commandes de télémétrie

Les opérations de télémétrie se divisent en différentes catégories:
opérations de programmation (configuration du récepteur / dôme, préposition, etc.)
opérations de commande manuelle de la tourelle (pan et tilt)
opérations de commande automatique de la tourelle (autopan, scan, patrol, etc.)
opérations de commande de l'objectif
opérations de commande des relais et contacts auxiliaires.
Le pupitre peut être validé ou non à la demande de chaque groupe d'opérations. Si une opération appartenant à un groupe non validé est demandée, un message d'erreur est affiché.
Par la suite, le terme "récepteur" désignera tout appareil destiné à recevoir des commandes de télémétrie.

6.2.1 Changement d'un récepteur à un autre

Les commandes de télémétrie s'adressent toujours au récepteur indiqué sur l'afficheur

Si le pupitre est validé au changement, presser RECEIV et introduire le nouveau numéro du récepteur actif.

6.3 Résolution de problèmes de communication pupitre - récepteur

Si un récepteur ne répond pas aux commandes, il est nécessaire de contrôler les points suivants:
le modèle de récepteur connecté à la ligne de télémétrie (A ou B) utilise-t-il le protocole configuré pour la ligne de télémétrie?
le numéro du récepteur correspond-il à celui indiqué sur l'écran?
la vitesse de transmission en bauds du récepteur correspond-elle à celle définie pour la ligne de télémétrie?
la ligne de télémétrie sort-elle sur câble vidéo ou sur connecteur spécifique?
la connexion entre pupitre et récepteur est-elle correctement câblée ?
en cas d'utilisation d'une matrice SM, la matrice est-elle correctement programmée?

6.4 Remarques concernant le contrôle de la télémétrie

6.4.1 Codes spécifiques

Le pupitre EKR-KB1 permet de contrôler un grand nombre de fonctions de télémétrie et, pour le rappel de certaines d'entre elles, aucune combinaison de touches n'est prévue.
Leur activation s'effectue donc comme suit:

presser la touche CODE

introduire le code numérique X X X X correspondant à la fonction demandée et confirmer avec ENTER.

La touche ESC annule l'opération d'introduction du code.

6.4.2 Conventions de typographie

L'indication CODE X X X X (*min*÷*max*) signifie qu'il est possible d'introduire des codes numériques dans les limites *min* et *max* spécifiées: par ex. CODE 2 0 X X (0÷19) indique qu'il est possible d'introduire des codes spécifiques de 2000 à 2019. Pour chaque symbole X est prévue l'introduction d'un nombre numérique.

Les termes "Programmation sur écran", "On Screen Menù" (Menu sur écran) et "OSM" ont la même signification: dans les manuels d'utilisation des dômes, ces dénominations sont utilisées indifféremment.
Le terme en anglais "toggle" signifie changement d'état: si un paramètre est activé, après un "toggle" il est désactivé.

6.5 Dôme Elbex

6.5.1 Matériel et documents de référence

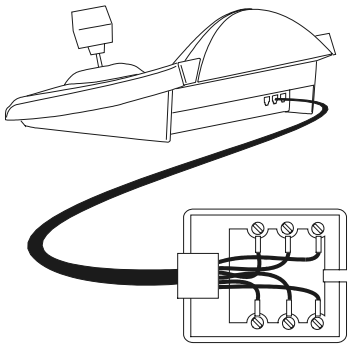
Dôme Elbex EX8389
EMB Camera (R0.70), Camera ID Code Manual for Digital Camera Control
ECCCamera (R0.70), Command Manual for Digital Camera Control, Dec. 18, 2002

6.5.2 Remarque importante concernant les protocoles

Le protocole Elbex permet le contrôle d'une gamme de dômes aux caractéristiques relativement variées.
Il est donc possible que les commandes décrites ci-dessous puissent être utilisées pour la totalité de la gamme ou ne se réfèrent qu'à un seul modèle. Se reporter au manuel du dôme pour la liste des fonctions disponibles.
Niveau d'accès 3 (contrôle complet).

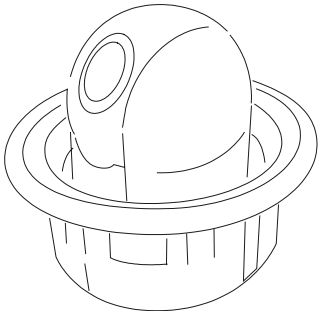
6.5.3 Connexion

6.5.3.1 Câble



Blanc ***RS485A*** RS422+
Jaune ***RS485B*** RS422-

Elbex EX8389



6.5.3.2 Configuration du dôme

Le numéro du dôme doit être correctement configuré. Le numéro du dôme ne peut être changé à distance. Se reporter au manuel correspondant.

6.5.3.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être défini comme suit:

```
COMMUN.LIGNE-TELEM.
  Protocole: Elbex
  Connex.: Tel.-
  Vitesse trans:4800
```

La vitesse de transmission en bauds est fixe.

6.5.4 Configuration du dôme

Tous les paramètres de configuration du dôme sont définis sur pression d'une combinaison de touches ou avec l'introduction d'un code spécifique.
Pour toutes les opérations de setup du dôme, le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu VALIDATION / FONCTIONS / CONFIG TELEM.).

6.5.5 Contrôle du dôme

Du fait du protocole particulier utilisé par le dôme Elbex, plusieurs dômes ne peuvent être contrôlés simultanément sur la même ligne. Utiliser un seul pupitre de contrôle par ligne représenterait une solution optimale.

6.5.6 Mouvement du dôme

Le pupitre peut contrôler le dôme avec une vitesse fixe (émulation du pupitre Elbex EKB100J) ou variable.

6.5.6.1 Vitesse fixe

Le dôme se déplace dans les quatre directions à vitesse fixe. Un léger mouvement du joystick entraîne le mouvement bref du dôme pour un réglage fin de la position. Une course plus ample du joystick entraîne le mouvement du dôme à la dernière vitesse fixe définie.

Pour définir le mode à vitesse fixe, presser CODE 1.

La vitesse est définie au moyen de CODE 1 X (1 vitesse basse ÷ 8 vitesse élevée).

6.5.6.2 Vitesse variable

La vitesse de mouvement dans les quatre directions dépend du type de mouvement du joystick. Les valeurs de vitesse précédemment définies ne sont pas prises en compte.

Commander le mode à vitesse variable en pressant CODE 0.

6.5.7 Autopan

A.PAN: activation autopan

END A.PAN: interruption autopan

SET A.PAN: activation autopan vers la gauche

SHIFT A.PAN: activation autopan vers la droite

6.5.8 Limites mouvement

Limite gauche		Limite droite	
CODE 5 1:	définir	CODE 5 3:	définir
CODE 5 2:	effacer	CODE 5 4:	effacer

6.5.9 Preset, balayage, home

PRESET X X (1÷99): mémorisation de la position actuelle comme position de preset numéro X

PRESET 1 0 0 : mémorisation de la position d'alarme locale

PRESET 1 X X (1÷99): mémorisation de la position actuelle comme position d'alarme

SCAN X X (1÷99): mouvement vers la position de preset X précédemment mémorisée

SCAN 1 0 0: mouvement vers la position d'alarme locale

SCAN 1 X X (1÷99): mouvement vers la position d'alarme X précédemment mémorisée

HOME: mouvement vers la position de Home (position 1).

F1: mouvement vers la dernière position définie

F2: mouvement vers la position de retour d'alarme

6.5.10 Contrôle auto scan

6.5.10.1 Activation

Normale		Alarme	
CODE 6 1:	début	CODE 6 3:	début
CODE 6 2:	arrêt	CODE 6 4:	arrêt

6.5.10.2 Sur les positions de preset

CODE 1 0 0 0 : ajout de toutes les positions de preset

CODE 1 0 X X (1÷99): ajout d'une position de preset

CODE 1 1 0 0 : retrait de toutes les positions de preset

CODE 1 1 X X (1÷99): retrait d'une position de preset

CODE 1 2 X X (1÷99): temps de pause après chaque position en secondes

CODE 1 3 0 0 : mouvement à vitesse maximale

CODE 1 3 0 X (1÷8): vitesse du mouvement réduite

6.5.10.3 Sur les positions d'alarme

CODE 2 0 0 0 : ajout de toutes les positions d'alarme

CODE 2 0 X X (1÷99): ajout d'une position d'alarme

CODE 2 1 0 0 : retrait de toutes les positions d'alarme

CODE 2 1 X X (1÷99): retrait d'une position d'alarme

CODE 2 2 X X (1÷99): temps de pause après chaque position en secondes

CODE 2 3 0 0 : mouvement à vitesse maximale

CODE 2 3 0 X (1÷8): vitesse de mouvement réduite

6.5.11 Fonctions de timer

CODE 4 0 X X (00÷56): arrêt autopan

00: continu; 01÷23: de 5 à 115 minutes (pas 5 minutes); 24÷44: de 2 à 12 heures (pas 30 minutes); 45÷56: de 13 à 24 heures (pas 1 heure)

CODE 4 X X X (1÷8, 00÷28): reset contacts aux.

Le premier chiffre X indique le numéro contact 1÷8, et les deux suivants le temps:
00: continu; 01÷05: de 1 à 5 minutes (pas 1 minute); 06÷15: de 10 à 55 minutes (pas 5 minutes); 16÷27: de 1 à 12 heures (pas 1 heure); 28: 24 heures

CODE 4 9 X X (00÷28): arrêt essuie-glace*

CODE 5 0 X X (00÷28): arrêt pompe*

CODE 5 1 X X (00÷28): arrêt illumination*

CODE 5 2 X X (00÷28): arrêt chauffage*

CODE 5 3 X X (00÷28): arrêt ventilateur*

*) 00: continu; 01÷04: de 5 à 20 secondes (pas 5 secondes); 05: 30 secondes; 06: 45 secondes; 07÷11: de 1 à 5 minutes (pas 1 minute); 12: 10 minutes; 13: 15 minutes; 14: 30 minutes; 15: 45 minutes; 16÷27: de 1 à 12 heures (pas 1 heure)

CODE 6 0 X X (00÷37): retour à la position de home (preset numéro 1)

00: fonction désactivée; 01÷06: de 5 à 30 secondes (pas 5 secondes); 07: 45 secondes; 08÷16: de 1 à 9 minutes (pas 1 minute); 17÷26: de 10 à 55 minutes (pas 5 minutes); 27÷32: de 60 à 110 minutes (pas 10 minutes); 33÷37: de 2 heures à 4 heures (pas 30 minutes).

6.5.12 Système optique

6.5.12.1 Fonctions

A.IRIS: activation de l'autoiris

END A.IRIS: désactivation de l'autoiris

A.FOCUS: activation de l'autofocus

END A.FOCUS: désactivation de l'autofocus

6.5.12.2 Vitesse

CODE 2 X (1 vit.basse ÷ 8 vit.élevée): vitesse du zoom

CODE 3 X (1 vit.basse ÷ 8 vit.élevée): vitesse du focus

6.5.12.3 Zoom numérique

Zoom numérique:	CODE 9 1: activation	CODE 9 0: désactivation
	CODE 9 2: 4x,	CODE 9 3: 16x

6.5.12.4 Obturateur

Obturateur:	CODE 2 0 1 activé	CODE 2 0 0 désactivé
	CODE 2 0 2 automatique	
Vitesse High:	CODE 2 1 1 Flickerless	(PAL: 1/120 sec, NTSC: 1/100 sec)
	CODE 2 1 2 1/125 sec	CODE 2 1 3 1/250 sec
	CODE 2 1 4 1/500 sec	CODE 2 1 5 1/1000 sec
	CODE 2 1 6 1/2000 sec	CODE 2 1 7 1/4000 sec
	CODE 2 1 8 1/10000 sec	
Vitesse Slow:	CODE 2 2 1 PAL: 1/25	NTSC: 1/30 sec
	CODE 2 2 2 PAL: 1/12.5	NTSC: 1/15 sec
	CODE 2 2 3 1/8 sec	CODE 2 2 4 1/4 sec
	CODE 2 2 5 1/2 sec	CODE 2 2 6 1 sec

CODE 2 2 7	2 sec	
CODE 2 2 8	PAL: 5 sec	NTSC: 4 sec
CODE 2 2 9	PAL: 10 sec	NTSC: 8 sec

6.5.12.5 Auto slow shutter

Auto slow obturateur	CODE 2 3 0	standard	CODE 2 3 1	priorité BLC
	CODE 2 3 2	slow	CODE 2 3 3	high speed
Sensibilité	CODE 2 4 1	maximale	CODE 2 4 2	haute
	CODE 2 4 3	standard	CODE 2 4 4	minimale
Vitesse minimale	CODE 2 5 1	1 sec	CODE 2 5 2	2 sec
	CODE 2 5 3	4 sec	CODE 2 5 4	8 sec
Gain AGC	CODE 2 6 1	20dB	CODE 2 6 2	25dB
	CODE 2 6 3	30dB	CODE 2 6 4	35dB

6.5.12.6 PIP

Control:	CODE 1 0 1	activation,	CODE 1 1 1	désactivation
Master/slave:	CODE 1 0 2	activation,	CODE 1 1 2	désactivation
Frame Control:	CODE 1 0 3	activation,	CODE 1 1 3	désactivation
Home position:	CODE 1 0 4	définir,	CODE 1 1 4	rappeler
Freeze:	CODE 1 0 5	activation,	CODE 1 1 5	désactivation
Cross Control:	CODE 1 0 6	activation,	CODE 1 1 6	désactivation

6.5.12.7 Switchover caméra (couleurs ↔ n/b)

Switchover	CODE 4 3	automatique	CODE 4 4	manuel
Sensibilité de couleurs à n/b	CODE 2 7 1	maximale	CODE 2 7 2	haute
	CODE 2 7 3	standard	CODE 2 7 4	minimale
Durée de couleurs à n/b	CODE 2 7 5	2 minutes	CODE 2 7 6	5 minutes
	CODE 2 7 7	10 minutes	CODE 2 7 8	20 minutes

Sensibilité de n/b à couleurs	CODE 2 8 1 maximale	CODE 2 8 2 haute
	CODE 2 8 3 standard	CODE 2 8 4 minimale
Durée de n/b à couleurs	CODE 2 8 5 2 minutes	CODE 2 8 6 5 minutes
	CODE 2 8 7 10 minutes	CODE 2 8 8 20 minutes

6.5.12.8 Compensation Backlight

BLC	CODE 3 0 2 automatique	CODE 3 0 1 manuel
	CODE 3 0 0 désactivé	
Histogramme	CODE 3 3 1 activé	CODE 3 3 0 désactivé
	CODE 4 X X (00÷13)	niveau

6.5.12.9 Autres fonctions système optique

White balance:	CODE 4 1 automatique	CODE 4 2 manuel

6.5.13 Relais auxiliaires

SET AUX X (1÷8): activation du relais

END AUX X (1÷8): désactivation du relais

6.5.14 Autres fonctions

WASHER: Activation de la pompe

WIPER: Activation de l'essuie-glace

Signal vidéo:	CODE 2 à couleurs	CODE 3 noir et blanc
Chauffage:	CODE 7 1 allumé	CODE 8 1 éteint
Ventilateur:	CODE 7 2 allumé	CODE 8 2 éteint
Audio muting:	CODE 7 3 audio mute	CODE 8 3 normal
Lumière:	CODE 7 4 allumée	CODE 8 4 éteinte
Filtre IR:	CODE 7 5 cut filter mode	CODE 8 5 focus filter mode

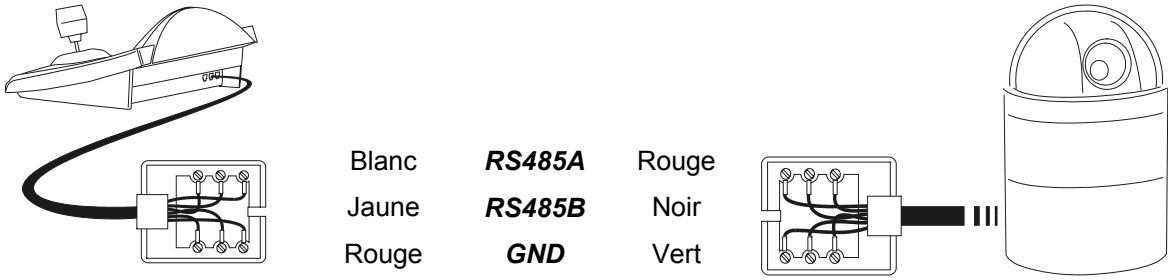
6.6 Dôme Elmo

6.6.1 Matériel et documents de référence

Dôme D7720B-J1P
Surveillance Control Protocol (DSCP), ver2.4, 2001.05.25

6.6.2 Connexion

6.6.2.1 Câble



ATTENTION!
Les deux câbles téléphoniques (le premier connecté au pupitre et le second au dôme) sont fournis comme accessoires avec le pupitre EKR-KB1
NE PAS UTILISER le câble téléphonique gris fourni avec le dôme Elmo, l'utilisation de ce câble risque d'endommager le pupitre.

6.6.2.2 Configuration du dôme

Le numéro du dôme doit être correctement configuré. Se reporter au manuel ELMO.

6.6.2.3 Programmation du pupitre

Le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être défini comme suit:

```
COMMUN.LIGNE - TELEM
  Protocole: Elmo
  Connex.:   Tel.-
  Baudrate:  9600
```

La vitesse de transmission est fixée à 9600 bauds.

6.6.3 Programmation

La Programmation du dôme est en grande partie réalisée par menu sur écran.
Certains paramètres peuvent être configurés grâce à la pression simultanée de touches combinées ou en introduisant un code spécifique.
Pour toutes les opérations de configuration du dôme, le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu VALIDATION / FONCTIONS / CONFIG REC.).

6.6.3.1 Configuration OSM

Connecter directement le dôme au pupitre et brancher un moniteur à la sortie vidéo du dôme.

SET RECEIV début de la configuration du dôme.

Le dôme montre le menu sur l'écran; le pupitre indique sur l'afficheur le changement de mode:

ESC fin de la configuration

ENTER entrée dans le sous-menu Joystick ▲●▼: déplacement du curseur dans les menus

Joystick ◄●►: changement de la valeur indiquée par le curseur. Pour actionner le dôme en mode OSM, appuyer sur la touche SHIFT pendant la manipulation du Joystick ◄●►.

La commande Zoom Télé - objectif et Zoom Grand-angle est obtenue en tournant la bague du Joystick ↺●↻.

6.6.3.2 Configuration directe

Certains paramètres peuvent être configurés par pression sur certaines touches ou par un code spécial

Phase du line lock (verrouillage de ligne): F1 augmentation F2 diminution

Autoflip (rotation automatique): CODE 5 0 0 validation, CODE 5 0 1 invalidation

Vitesse zoom: CODE 6 0 X (1÷4); zoom lent (*X* = 1), zoom rapide (*X* = 4)

Vitesse pan proportionnelle au zoom: CODE 2 1 1 validée, CODE 2 1 0 invalidée

Zoom numérique: CODE 6 1 0 invalidé, CODE 6 1 X (2÷8) validé 2x÷8x

Vitesse du focus: CODE 6 2 X (1÷4); mise au point lente (X = 1), mise au point rapide (X = 4)

Autofocus: A.FOCUS activation / désactivation (toggle)

Auto-iris A.IRIS: activation

6.6.4 Auto-pan

A.PAN: démarrage de l'auto-pan

END A.PAN: arrêt de l'auto-pan après avoir actionné le contact de fin de course.

CODE 4 0 0: mémorisation de cette position comme premier contact fin de course.

CODE 4 0 1: mémorisation de cette position comme second fin de course.

CODE 4 0 2: le mouvement s'effectue vers la droite.

CODE 4 0 3: le mouvement s'effectue vers la gauche.

CODE 4 1 X (1÷4): vitesse de l'auto-pan de lente (*X* = 1) à rapide (*X* = 4); ce réglage sera validé au prochain démarrage de l'auto-pan.

6.6.5 Preset (prépposition), scan (balayage), home

PRESET X X X (1÷128): mémorisation de la position actuelle comme préposition numéro *X.*

SCAN X X X (1÷128): mouvement vers la préposition *X* mémorisée précédemment.

END PRESET X X X (1÷128): effacement de la préposition *X* mémorisée précédemment.

CODE X X X (1÷128): scan lent vers la position de préposition *X*

HOME: déplacement vers la position de Home

CODE 1 X X X (1÷128): sélection de la position de Home de 1 à 128.

6.6.6 Séquences et Cruise (patrouille)

Les séquences de la fonction patrol (patrouille) et la fonction “cruise” définies sur l’OSM sont activées par des codes spéciaux:

CODE 2 0 X (1÷4): démarrage de la séquence numéro *X*

CODE 3 0 0: mise en service de la fonction “cruise”.

6.6.7 Autres fonctions

Texte d'identification: CODE 3 5 1 visible, CODE 3 5 0 non visible

Titre: CODE 3 6 1 visible, CODE 3 6 0 non visible

CODE 9 9 9 9: réinitialisation du dôme.

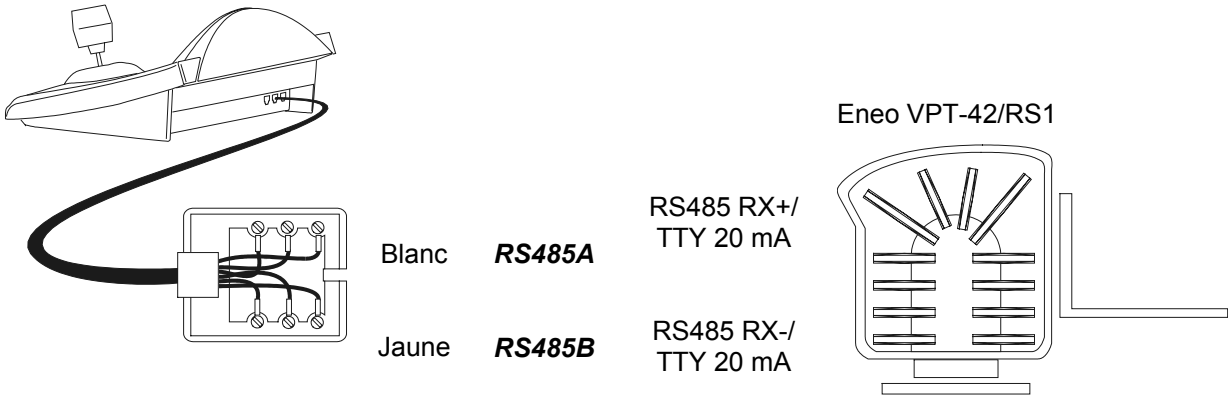
6.7 Tourelle Eneo

6.7.1 Matériel et documents de référence

Tourelle Eneo VPT-42/RS1.
Documents de protocole PC COMMAND-v3.0VT et VT-ASCII.

6.7.2 Connexion

6.7.2.1 Câble



6.7.2.2 Configuration tourelle

Configurer correctement le numéro tourelle. Se reporter au manuel correspondant.

6.7.2.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE doit être défini comme suit:

```
COMMUN.LIGNE - TELEM
  Protocole: Eneo
  Connect: Tel.-
  Vit. trans. : 9600
```

La vitesse de transmission en bauds doit correspondre à celle choisie pour la tourelle.

6.7.3 Configuration tourelle

Tous les paramètres de configuration tourelle sont configurés au moyen de la pression d'une combinaison de touches ou en insérant un code spécial.
Pour toutes les opérations de prédéfinition tourelle, le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu VALIDATION / FONCTIONS / CONFIG TELEM.)

Un menu de configuration tourelle peut être activé avec SET RECEIV:

```
PREDEFINITION ENEO
  Autopan
  Patrouille Standard
  Patrouille Random
  Pause Home
  Vitesse predefinie
```

Les rubriques du menu de prédéfinition sont décrites ci-dessous.

Chaque configuration peut être rappelée avec la combinaison de touches spécifiques:

SET A.PAN configuration de l'autopan

SET PATROL configuration patrouille standard

SET SHIFT PATROL configuration patrouille random

SET HOME configuration position de home

SET PRESET configuration vitesse prédéfinie.

6.7.4 Autopan

A.PAN: activation de l'autopan

END A.PAN: interruption de l'autopan

SET A.PAN: configuration de l'autopan avec entrée dans menu spécifique:

Sélectionner la vitesse et la pause autopan et insérer une valeur dans les limites autorisées.

La vitesse varie de 1 (min.) à 255 (max.)

La durée est exprimée en minutes. La valeur 255 permet à l'autopan de rester actif sans limites de temps.

Remarque: les positions de prédéfinition 63 et 64 représentent les limites de l'autopan.

6.7.5 Prédéfinition, balayage, home

PRESET X X (1÷64): mémorisation de la position actuelle comme position de prédéfinition numéro X

SCAN X X (1÷64): mouvement vers la position de prédéfinition X mémorisée précédemment

SET PRESET: configuration de la prédéfinition avec entrée dans un menu spécifique:

Insérer une valeur dans l'espace prévu.

La vitesse varie de 1 (min.) à 255 (max.)

HOME: mouvement vers la position de Home (position 1).

SET HOME: configuration du temps de stationnement avec entrée dans un menu spécifique:

Insérer une valeur dans l'espace prévu.

Le temps est exprimé en minutes.

6.7.6 Patrouille

La tourelle Eneo permet deux types de patrouilles: patrouille standard et patrouille random.

6.7.6.1 Patrouille Standard

PATROL: début patrouille standard

END PATROL: fin patrouille standard

SET PATROL: configuration de la patrouille standard avec entrée dans un menu spécifique:

Sélectionner les différentes rubriques et insérer les valeurs dans l'espace prévu.

Posit.debut/fin indique la série de positions consécutives sur lesquelles effectuer la patrouille

Vitesse : vitesse du mouvement de 1 (min.) à 255 (max.)

Pause : pause à l'atteinte d'une position

6.7.6.2 Patrouille Random

SHIFT PATROL: début patrouille random

END SHIFT PATROL: fin patrouille random

SET SHIFT PATROL: configuration de la patrouille random avec entrée dans un menu spécifique:

Sélectionner les différentes rubriques et insérer les valeurs dans l'espace prévu.

Vitesse : vitesse du mouvement de 1 (min.) à 255 (max.)

Pause : pause à l'atteinte d'une position

Pour chaque paramètre, insérer une valeur min. et une valeur max.

6.7.7 Relais auxiliaires

SET AUX X (1÷3): activation du relais

END AUX X (1÷3): désactivation du relais

6.7.8 Limites de positionnement

CODE 2 0: définit la limite droite dans le positionnement horizontal

CODE 2 1: définit la limite gauche dans le positionnement horizontal

CODE 2 2: définit la limite supérieure dans le positionnement vertical

CODE 2 3: définit la limite inférieure dans le positionnement vertical

CODE 2 4: valide les limites de positionnement

CODE 2 5: invalide les limites de positionnement

6.7.9 Autres fonctions

CODE 1 1 ÷ 1 4: sélection de la courbe de vitesse. Si le mouvement de tourelle n'est pas régulier (trop rapide et trop lent à réagir aux mouvements du manche à balai), il est conseillé de sélectionner les quatre courbes de vitesse et de contrôler laquelle est la plus adaptée.

CODE 3 0 / CODE 3 1: active/désactive la fonction de rappel de la fonction de home.

CODE 9 9 9 9: réinitialisation à distance du récepteur

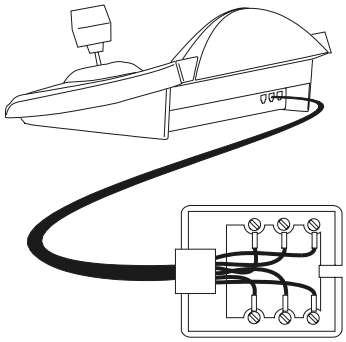
6.8 Dôme Ernitec Saturn

6.8.1 Matériel et documents de référence

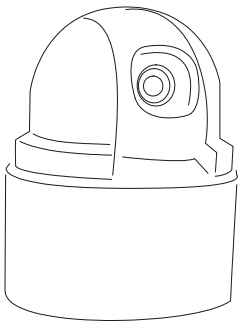
Dôme Ernitec Saturn
ICU Installation Instruction, Manual No.3040-00014, Rev.980220

6.8.2 Connexion

6.8.2.1 Câble



Blanc	***RS485A***	Rx+
Jaune	***RS485B***	Rx-



6.8.2.2 Configuration du dôme

Le numéro du dôme doit être correctement configuré. Se reporter au manuel correspondant.
La vitesse de transmission peut être sélectionnée: 1200, 2400 (par défaut), 4800, 9600, 19200 bauds.

6.8.2.3 Configuration du pupitre

Pour programmer le pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être configuré comme suit:

```
COMMUN.LIGNE - TELEM
  Protocole: Ernitec
  Connex.:   Tel.-
  Baudrate:  2400
```

La vitesse de transmission doit correspondre à celle du dôme.

6.8.3 Configuration

La configuration du dôme est en grande partie réalisée au moyen du menu sur écran.
Certains paramètres sont configurés par la pression de combinaison de touches ou par un code spécifique.
Pour toutes les opérations de configuration du dôme, le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu MISE EN SERVICE / FONCTIONS / CONFIG.REC).

6.8.3.1 Configuration OSM

Connecter directement le dôme au pupitre et un raccorder un moniteur à la sortie vidéo du dôme.

SET RECEIV début de la configuration du dôme (correspond à la commande Preset 128 indiquée dans le manuel du dôme).
Le dôme montre le menu sur l'écran; le pupitre indique sur l'afficheur le changement de mode:

ESC fin de la configuration

ENTER ou IRIS O: entrée dans les sous-menus et confirmation des valeurs; correspond à la touche Iris Open

Joystick ◂◆▸, touches INC et DEC: déplacement du curseur dans les menus, modification des valeurs

FOCUS N et FOCUS F: correspondent aux touches Précédent et Suivant.

6.8.4 Auto-pan

A.PAN: démarrage de l'auto-pan.

CODE X X X (0÷255): vitesse de l'auto-pan de 0 lente à 255 rapide (non disponible sur le modèle Saturn)

CODE 3 0 1: mémorisation de la première position de fin de course

CODE 3 0 2: mémorisation de la seconde position de fin de course.

6.8.5 Preset (pré position), scan (balayage), patrol (patrouille) et home

PATROL: démarrage de la séquence de patrol

HOME: mouvement vers la position de Home correspondant à la position de preset 1

PRESET X X X (1÷128) mémorisation de la position actuelle comme position de preset numéro *X*

SCAN X X X (1÷128): mouvement vers la position de preset *X* mémorisée précédemment.

6.8.5.1 Configuration patrol (patrouille)

La configuration de la séquence de patrol s'effectue au moyen de codes spécifiques:

CODE 1 0 0 0: effacement de la séquence de patrol

CODE 1 X X X (1÷128): introduction de la position de preset *X* dans la séquence de patrol

CODE 2 0 0 0: montre la séquence de patrol

CODE 2 X X X (1÷128): élimination de la position de preset *X* de la séquence de patrol

CODE 3 X X X (0÷255): assignation du temps de pause en secondes lorsque la position est atteinte (dwell time).
Example de configuration et utilisation de la séquence de patrol:

CODE 1 0 0 0, effacement de la séquence définie précédemment

CODE 1 0 0 1, introduction en séquence de la position de preset 1

CODE 1 0 0 5, introduction en séquence de la position 5

CODE 1 0 0 6, introduction en séquence de la position 6

CODE 2 0 0 5, élimination de la position 5

CODE 3 0 0 5, pause de 5 secondes entre une position et la suivante PATROL, début de la séquence de patrol.

6.8.6 Relais auxiliaires:

SET AUX X (1÷8): activation du relais *X*

END AUX X (1÷8): désactivation du relais *X*.

6.8.7 Objectifs:

A.FOCUS: activation de l'autofucus

A.IRIS: activation de l'auto-iris.

6.8.8 Position de retour:

Programmation du dôme pour une "position de retour automatique" après un délai d'inactivité déterminé.

CODE 4 X X X,

où X X X composé comme suit:

les deux premiers chiffres indiquent la position de retour à considérer (seules les positions de 1 à 99 sont acceptées; les positions de 100 à 128 ne peuvent être sélectionnées)
le troisième chiffre indique le temps de retour:

0: 10 secondes,	1: 20 secondes,	2: 30 secondes,
3: 40 secondes,	4: 1 minute,	5: 2 minutes,
6: 5 minutes,	7: 10 minutes,	8: 20 minutes,
9: 40 minutes		

Par ex. CODE 4 2 1 6 programme le dôme pour un retour à la position 21 (2 1) après 5 mn (6) d'inactivité.

CODE 4 0 0 0: la position de retour est invalidée.

6.8.9 Autres codes spécifiques

CODE 4 0 0: texte montré/caché (toggle)

CODE 5 0 0: activation/désactivation (toggle) de la compensation backlight (lumière arrière)

CODE 9 9 9 9: remise à zéro mémoire interne du dôme.

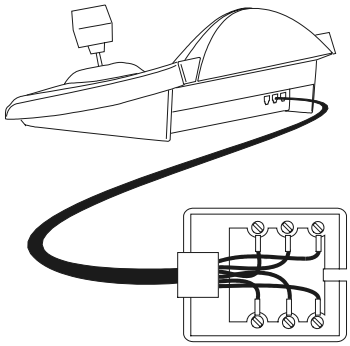
6.9 Dôme Eneo Fastrax II

6.9.1 Matériel et documentation de référence

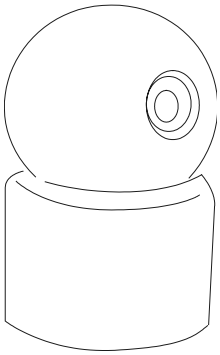
Tourelle Eneo VPT-42/RS1
Documents de protocole PC COMMAND-v3.0 VT et VT-ASCII.

6.9.2 Connexion

6.9.2.1 Câble



Blanc	***RS485A***	TX +
Jaune	***RS485B***	TX -

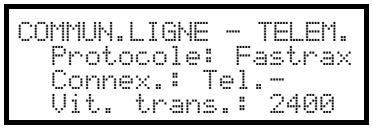


6.9.2.2 Configuration du dôme

Le numéro du dôme doit être correctement configuré.
Définition du protocole: FASTRAX II.
La vitesse de transmission en bauds peut être sélectionnée en 2400 (défaut), 4800 et 9600.
Se reporter au manuel du dôme.

6.9.2.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être défini comme suit:



La vitesse de transmission en bauds doit correspondre à celle choisie pour le dôme. (Protocole: Eneo FII)

6.9.3 Configuration

La configuration du dôme est en grande partie réalisée au moyen du Menu sur écran.
Pour toutes les opérations de prédéfinition du dôme, le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu VALIDATION / FONCTIONS / CONFIG TELEM.).

6.9.3.1 Configuration OSM

Connecter directement le dôme au pupitre conformément au schéma indiqué, et connecter un moniteur à la sortie vidéo du dôme.

SET RECEIV début de la configuration du dôme.

Le dôme montre le menu sur écran; le pupitre affiche le changement de mode:

ESC fin de la configuration.

La touche **ESC** prévue par les procédures de configuration du dôme est remplacée par la touche CLEAR.

Attention! À la fin de la configuration du dôme, presser ESC *pour rétablir le fonctionnement normal du pupitre.*

Manche à balai ◂●▸: mouvement du curseur dans les menus.

SHIFT: remplace la touche **CTRL**.

CLEAR: remplace la touche **ESC**.

PATROL: correspond à la touche **TOUR**.

F1: correspond à la touche **PATTERN**.

HOME: correspond à la touche **HOME**.

MENU: correspond à la touche **MENU**.

ENTER: accepte et termine la modification d'un texte d'identification.

↶●↷: changement textes d'identification.

Le mouvement de tourelle est fréquemment requis à l'intérieur des menus.

Dans ce cas, maintenir SHIFT enfoncée et ne la relâcher que lorsque le mouvement est terminé:

SHIFT ◂●▸: contrôle Pan et Tilt.

SHIFT ↶●↷: contrôle zoom.

SHIFT FOCUS N, SHIFT FOCUS F: contrôle focus.

SHIFT IRIS O, SHIFT IRIS C: contrôle iris.

Certains raccourcis pour la configuration du dôme (par ex., l'entrée directe dans le menu **PRÉPOSITION** sur pression de la touche PRESET) ne sont pas validés si la même fonction peut être rappelée du menu principal.

6.9.4 Préposition , balayage, home

PRESET X (1÷240): mémorisation de la position actuelle comme position de préposition nr. X

END PRESET X (1÷240): effacement de la position de préposition *X*

SCAN X (1÷240): mouvement vers la position de préposition *X* mémorisée précédemment

HOME: mouvement vers la position Home

6.9.5 Balayage automatique, Patrouille et Modèle

Le dôme dispose de 8 tracés de balayage automatique, 8 rondes et 4 modèles, configurés sur le Menu sur écran.

A.PAN (1÷8): démarrage balayage automatique X

PATROL (1÷8): démarrage ronde X

F1 (1÷4): démarrage modèle X

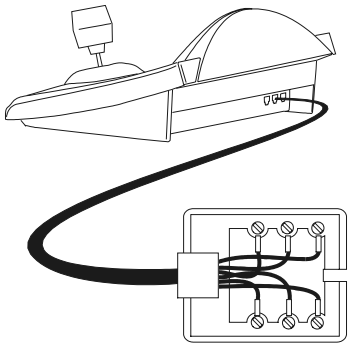
6.10 Dôme JVC TK-C675

6.10.1 Matériel et documents de référence

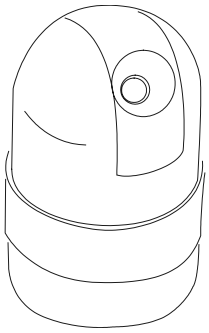
Dôme JVC TK-C675
TK-C675 Programmer's manual, version 1.00/Feb.1998
TK-C675/C675B Programmer's manual (supplement), version 0.01/Dec.1998
JVC CCTV Serial Communication Protocol, Basic Protocol Reference, version 2, Jan.1998

6.10.2 Connexion

6.10.2.1 Câble



Blanc	***RS485A***	Rx +
Jaune	***RS485B***	Rx -



6.10.2.2 Configuration du dôme

Le numéro du dôme doit être correctement configuré. Se reporter au manuel correspondant.
Le protocole doit être défini comme suit: Multidrop/Simplex.

6.10.2.3 Configuration du pupitre

Pour configurer le pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être fait comme suit:

```
COMMUN.LIGNE - TELEM
  Protocole: Jvc
  Connex.:   Tel.-
  Baudrate:  9600
```

La vitesse de transmission est fixe (9600 baud).

6.10.3 Configuration

La configuration du dôme est en grande partie réalisée au moyen du menu sur écran.
Certains paramètres sont configurés par la pression de combinaison de touches ou en par un code spécial.
Pour toutes les opérations de configuration du dôme, le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu CONFIGUARATION / FONCTIONS / CONFIG REC.).

6.10.3.1 Configuration OSM

Connecter directement le dôme au pupitre et raccorder un moniteur à la sortie vidéo du dôme.

SET RECEIV début de la programmation du dôme.

Le dôme affiche le menu sur l'écran; le pupitre indique sur l'afficheur le changement de mode:

```
        JVC
   MENU SUR ECRAN

   Esc pour terminer
```

ESC fin de la configuration

ENTER correspond à la touche Set indiquée dans le manuel du dôme, pour l'entrée dans les sous-menus

MENU permet de sortir des sous-menus

Joystick : déplacement du curseur dans les menus et mouvement du dôme
Commandes spécifiques valides dans certains sous-menus, comme indiqué dans le manuel du dôme:
Joystick : Zoom Télé-objectif et Zoom Grand-angle

FOCUS N et FOCUS F: focus rapproché et focus à distance

HOME: touche Home

PRESET X X ENTER (1÷63): correspond aux touches Pos1-Pos63, si une position est prévue; ESC annule l'introduction.

6.10.4 Auto-pan

A.PAN: démarrage de l'auto-pan

END A.PAN: interruption de l'autopan; si la fonction autopan est active, le dôme ne répond plus aux nouvelles commandes jusqu'à interruption de cette dernière

CODE 1: mémorisation de la première fin de course

CODE 3: position du premier fin de course

CODE 2: mémorisation de la seconde fin de course

CODE 4: position du second fin de course.

6.10.5 Preset (pré position), home, scan (balayage)

PRESET X X (1÷63): mémorisation de la position actuelle comme position de preset X

END PRESET X X (1÷63): annulation du preset numéro X mémorisée précédemment

END SET PRESET: efface toutes les positions de preset et de home mémorisés précédemment

HOME: mouvement vers la position de Home

SET HOME: mémorisation de la position sélectionnée comme position de Home

END HOME: effacement de la position de Home mémorisée précédemment

SCAN X X (1÷63): mouvement vers la position de preset X.

6.10.6 Patrol (patrouille)

Les trois séquences de patrol sont définies durant la configuration OSM.

CODE 2 X (1÷3): sélection et lancement de la séquence de patrol sans pression sur la touche PATROL.

Attention ! Si la fonction patrol est en fonctionnement, toutes les commandes sont désactivées jusqu'à son arrêt avec END PATROL.

CODE 3 X (1÷3): sélection d'une séquence patrol sélectionnée; presser la touche PATROL pour activer la séquence choisie.

PATROL: démarrage de la séquence de patrol sélectionnée.

Attention! Si la fonction patrol est en fonctionnement toutes les commandes sont désactivées jusqu'à son arrêt avec END PATROL.

END PATROL: interruption du patrol.

6.10.7 Autres commandes et codes spécifiques

A.FLIP rotation horizontale à 180 degrés (autoflip) (rotation automatique)

Validation de l'autoflip: CODE 5 validation; CODE 6 invalidation

Informations sur écran: CODE 9 informations caméra, CODE 1 0 informations de service, CODE 1 1 aucune information sur écran

"Titre zone": CODE 7 montré, CODE 8 caché

"Mode affichage événement": CODE 1 2 validé, CODE 1 3 invalidé

A.FOCUS: activation autofocus.

6.11 Dôme JVC TK-C676

Les commandes pour le modèle TK-C675 et celles pour le TK-C676 sont en peu différents: il est reccommandé de choisir la version appropriée dans le menu: COMMUNICATIONS / Ligne _ telemetrie / Protocole. Toutes les fonctions mises en œuvre pour le modèle TK-C675 fonctionnent aussi pour le modèle TK-C676.

6.11.1 Matériel et documents de référence

Dome JVC TK-C676
TK-C675 Programmer's manual, version 1.00/Feb.1998
TK-C675/C675B Programmer's manual (supplement), version 0.01/Dec.1998
TK-C676 Command guide, version 1.00/April 2002
JVC CCTV Serial Communication Protocol, Basic Protocol Reference, version 2, Jan.1998

6.11.2 Connexion hardware du dôme

Comme pour le modèle TK-C675.

6.11.3 Programmation du dôme

Protocole Multidrop, Simplex

6.11.4 Configuration

Voir le modèle TK-C675.

6.11.5 Fonctions ajoutées par rapport au modèle TK-C675

6.11.5.1 Autopan

CODE 4 0 : vitesse autopan normale

CODE 4 1 : vitesse autopan haute

CODE 4 2 : vitesse autopan basse

6.11.6 Preset, home, scan

Les posiitions du preset (présélection) sont 99.

6.11.7 Contacts auxiliaires

SET AUX (1÷3): fermeture du contact auxiliaire 1÷3

END AUX (1÷3): ouverture du contact auxiliaire 1÷3

6.11.8 Autres fonctions

6.11.8.1 Modalité Black & White

CODE 5 0 : désactivé

CODE 5 1 : activé

CODE 5 2 : automatique

CODE 6 X (1÷4): commuté par le signal d'alarme 1..4

6.11.9 Zoom e focus

CODE 7 X (1÷4): vitesse du zoom (1 lente .. 4 vite)

CODE 8 X (1÷4): vitesse du focus (1 lente .. 4 vite)

6.12 Dôme Panasonic

6.12.1 Matériel et documents de référence

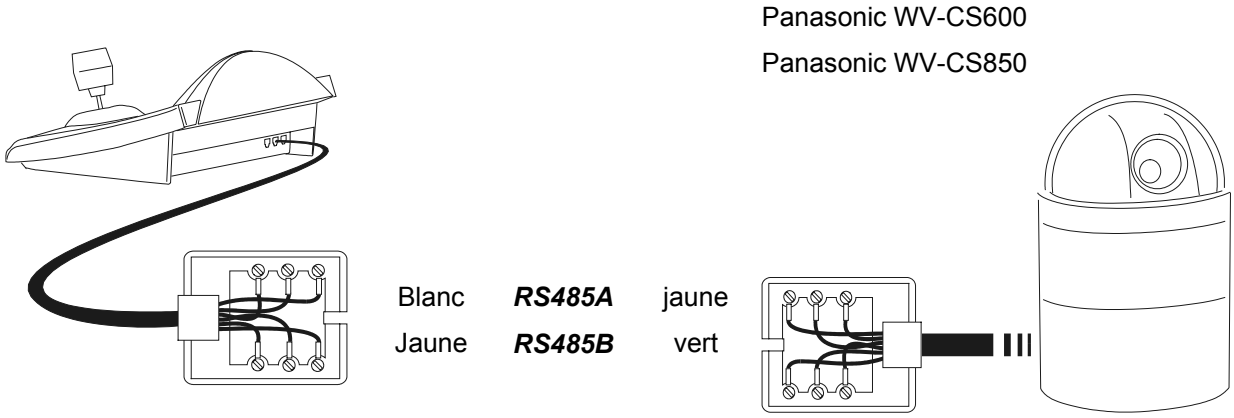
Dome Panasonic WV-CS600 et Panasonic WV-CS850
Protocol Information WV-CS850 ver 2.2, Nov.28, 2001
Protocol Information WV-CSR600, WV-CSR400, WV-BSR300 ver 5.3, Nov.27, 1997

6.12.2 Remarque importante concernant les protocoles

Les protocoles Panasonic permettent de contrôler une gamme de dômes aux caractéristiques différentes.
Les commandes décrites ci après sont compatibles avec le WV-CS600, le WV-CS850 ou les deux (pour certaines fonctions) lorsque cela a été possible, cette distinction est indiquée aux chapitres suivants. Se reporter au manuel du dôme pour la liste des fonctions disponibles.

6.12.3 Connexion

6.12.3.1 Câble



6.12.3.2 Configuration du dôme

Attention! Même si les deux protocoles de contrôle des dômes Panasonic (Panas600 et Panas850) sont relativement compatibles, il est conseillé de choisir le plus adéquat pour un contrôle optimal des dômes.
Définir:
"Protocole conventionnel", LOCAL (non À DISTANCE)
8 bits de données, aucune parité, 1 bit de stop, Full Duplex
Délai d'attente = 0
Le numéro du dôme doit être correctement configuré. Se reporter au manuel correspondant.
La vitesse de transmission peut être sélectionnée à: 2400, 4800, 9600, 19200 (par défaut) bauds.

6.12.3.3 Configuration du pupitre

Pour programmer le pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être défini comme suit:

```
COMMUN.LIGNE - TELEM
 Protocole: Panas600
 Connex.:   Tel.-
 Baudrate:  19200
```

Dôme Panasonic 600

La vitesse de transmission en bauds doit correspondre à celle choisie pour le dôme.

```
COMMUN.LIGNE - TELEM
 Protocole: Panas850
 Connex.:   Tel.-
 Baudrate:  19200
```

Dôme Panasonic 850

La vitesse de transmission en bauds doit correspondre à celle choisie pour le dôme.

6.12.4 Programmation

La programmation du dôme est en grande partie réalisée par menu sur écran.
Certains paramètres peuvent être configurés par la pression de combinaison de touches ou avec un code spécial.
Pour toutes les opérations de configuration du dôme, le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu MISE EN FONCTION / FONCTIONS / CONFIG REC.).

6.12.4.1 Configuration OSM

Connecter le dôme au pupitre suivant le schéma, et raccorder un moniteur à la sortie vidéo du dôme.

[SET] [RECEIV] début de la configuration du dôme.

Le dôme montre le menu sur l'écran; le pupitre indique sur l'afficheur le changement de mode:

```
    PANASONIC
MENU SUR ECRAN

  Esc pour terminer
```

[ESC] fin de la configuration

Joystick ◂●▸: mouvement dans les menus

[ENTER]: "set"

[CLEAR]: "esc"

[MENU]: entrée dans le menu

[F2]: remise à l'état initial

Focus [FOCUS N] / [FOCUS F], Zoom ↶● si prévu.

6.12.5 Auto-pan

Les modifications de la configuration auto-pan ne sont validées qu'au redémarrage de cette fonction.

[A.PAN] (équivalent à [CODE] [6] [5]): activation de l'auto-pan

Attention! la fonction auto-pan se comporte différemment en fonction de la configuration sur le menu de "auto-pan key"

[END] [A.PAN] (ou [CODE] [6] [6]): interruption de l'auto-pan

Auto mode: [CODE] [7] [1] off, [CODE] [7] [2] seq on, [CODE] [7] [3] sort on

[CODE] [7] [6]: mode continu

[CODE] [7] [7]: mode continu off

6.12.6 Fonctions Auto-pan pour le modèle WV-CS850

Vitesse de l'auto-pan: [CODE] [6] [7] augmentation, [CODE] [6] [8] diminution

[CODE] [6] [9]: mémorisation de la position sélectionnée comme premier fin de course

[CODE] [7] [0]: mémorisation de la position sélectionnée comme second fin de course

[CODE] [7] [4]: inversion de la direction de l'auto-pan

6.12.7 Limitation du mouvement pour le modèle WV-CS850

CODE 1 0 0 9 : activation des limites

CODE 1 0 1 0 : désactivation des limites

6.12.8 Preset (préposition), scan (balayage), home

PRESET X X (1÷64): mémorisation de la position sélectionnée comme position de preset numéro X

SCAN X X (ou CODE X X): mouvement vers la position de preset X (1÷64) mémorisée précédemment

HOME (ou CODE 8 9): mouvement vers la position de Home

6.12.9 Configuration Patrol (patrouille) pour le modèle WV-CS850

6.12.9.1 Patrol (modèle)

PATROL (ou CODE 1 6 5): démarrage patrol

END PATROL (ou CODE 1 6 6): interruption patrol.

SET PATROL (ou CODE 1 6 7): mémorisation modèle

END PATROL: fin mémorisation modèle

6.12.10 Configuration Patrol (patrouille) pour modèle WV-CS600

6.12.10.1 Patrol (séquence Auto)

PATROL (ou CODE 7 2): séquence automatique activée

END PATROL (ou CODE 7 1): séquence automatique désactivée

6.12.11 Configuration shutter (obturateur) et sensibilité électronique

6.12.11.1 Shutter

CODE 1 7 1 : activé

CODE 1 7 2 : désactivé

CODE 1 7 3 : augmenter

CODE 1 7 4 : diminuer

6.12.11.2 Sensibilité électronique manuelle

CODE 1 7 7 : activée

CODE 1 7 8 : désactivée

CODE 1 7 9 : augmenter

CODE 1 8 0 : diminuer

6.12.11.3 Sensibilité électronique automatique

CODE 1 8 1 : activée

CODE 1 8 2 : désactivée

CODE 1 8 3 : augmenter

CODE 1 8 4 : diminuer

6.12.12 Autoflip (Rotation automatique)

A.FLIP (ou CODE 1 8 7): autoflip

SET A.FLIP (ou CODE 7 8): validation de l'autoflip numérique

END A.FLIP (ou CODE 7 9): invalidation de l'autoflip numérique

6.12.13 Optique et flip (rotation)

A.FOCUS (ou CODE 8 8): activation de l'autofocus

Arrêt de l'autofocus: CODE 8 6 activé, CODE 8 7 désactivé

Auto-iris: A.IRIS activation, END A.IRIS désactivation

SET IRIS O ou SET IRIS C: remise à l'état initial de l'iris de la caméra

Super-D: CODE 8 4 activé, CODE 8 5 désactivé

BW: CODE 9 0 activé, CODE 9 1 désactivé, CODE 9 2 automatique

AGC: CODE 1 7 5 activé, CODE 1 7 6 désactivé

Sync. lock de ligne: CODE 1 8 5 incrément, CODE 1 8 6 décrément

ALC: CODE 1 0 0 0 activé

ELC: CODE 1 0 0 1 activé

AWC: CODE 1 0 0 2 activé

ATW: CODE 1 0 0 3 activé

6.12.14 Relais (uniquement modèle WV-CS850)

SET AUX X (1÷2): activation du relais numéro X

END AUX X (1÷2): désactivation du relais numéro X

6.12.15 Autres fonctions (uniquement modèle WV-CS850)

Zoom électronique: CODE 9 8 activé, CODE 9 9 désactivé

Vitesse pan / tilt proportionnelle au facteur de zoom: CODE 8 0 validée, CODE 8 1 invalidée

Caméra ID: CODE 9 3 validée, CODE 9 4 invalidée

Titre de zone: CODE 9 5 type Nord/Sud/Est/Ouest, CODE 9 6 type défini par l'usager, CODE 9 7 désactivé

Nettoyage: CODE 1 8 8 activé, CODE 1 8 9 désactivé

Détection mouvement: CODE 1 0 0 4 activé, CODE 1 0 0 5 désactivé

Zone privée: CODE 1 0 0 6 activée, CODE 1 0 0 7 désactivée

Régénération: CODE 1 0 1 1

Remise à l'état initial: CODE 9 9 9 8

Remise à l'état initial intégral: CODE 9 9 9 9.

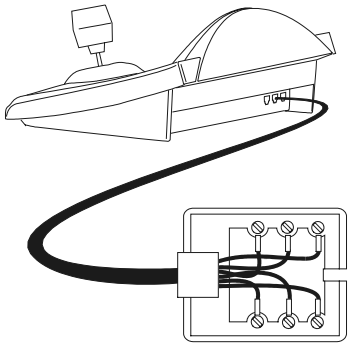
6.13 Dôme Pelco

6.13.1 Matériel et documents de référence

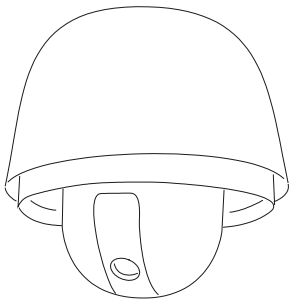
Dome Spectra II 3.31
Pelco Protocol Manual, “D” Protocol, March 2, 1999

6.13.2 Connexion

6.13.2.1 Câble



Blanc	***RS485A***	RX+
Jaune	***RS485B***	RX-



6.13.2.2 Configuration du dôme

Le numéro du dôme doit être correctement configuré. Se reporter au manuel correspondant.
Le dôme doit être configuré pour utiliser le protocole de type “D”.

6.13.2.3 Configuration du pupitre

Pour configurer le pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE – TELEMETRIE, doit être défini suivant:

```
COMMUN.LIGNE - TELEM
 Protocole: Pelco'D'
 Connex.:   Tel.-
 Baudrate:  2400
```

La vitesse de transmission est fixe (2400 bauds).

6.13.3 Configuration

Le dôme peut être configuré en appuyant sur une combinaison de touches ou en introduisant un code.
Pour toutes les opérations de configuration du dôme le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu VALIDATION / FONCTIONS / CONFIG REC.).

6.13.4 Preset (prépposition), scan (balayage), home

PRESET X X (1÷32): mémorisation de la position sélectionnée comme position de preset numéro X

END PRESET X X (1÷32): annulation de la position de preset *X* mémorisée précédemment.

SCAN X X (1÷32): mouvement vers la position *X* mémorisée précédemment

HOME: mouvement vers la position de Home, correspondant à la position de preset 1

CODE 0: mouvement vers la position de pan 0

6.13.5 Pattern (patrouille)

PATROL: démarrage pattern

SET PATROL: début configuration pattern

END PATROL: fin configuration pattern

6.13.6 Zone

CODE 2 0: démarrage scan de la zone

CODE 2 1: interruption scan de la zone

CODE 1 0 X (1÷8): mémorisation début de la zone numéro X

CODE 2 0 X (1÷8): mémorisation fin de la zone numéro X

6.13.7 Optique

6.13.7.1 Autofous

A.FOCUS (ou CODE 4 2): activation automatique de l'autofocus

CODE 4 0: activation de l'autofocus

CODE 4 1: désactivation de l'autofocus

6.13.7.2 Auto-iris

A.IRIS (ou CODE 5 2): activation de l'auto-iris automatique

CODE 5 0: activation de l'auto-iris

CODE 5 1: désactivation de l' auto-iris

6.13.7.3 Contrôle automatique du gain

CODE 6 0: AGC activé

CODE 6 1: AGC désactivé

CODE 6 2: AGC automatique

6.13.8 Relais et alarmes

SET AUX X (1÷8): activation du relais numéro X

END AUX X (1÷8): désactivation du relais numéro X

CODE X (1÷8): reconnaissance de l'alarme numéro X

6.13.9 Autres fonctions

A.FLIP: autoflip (rotation automatique)

CODE 9 9: nettoyage écran

CODE 9 9 9: remise à l'état initial, à distance, de la caméra (pan/tilt)

CODE 9 9 9 9: remise à l'état initial, à distance, de la caméra (valeurs par défaut)

Balance de blanc: CODE 8 0 activation, CODE 8 1 désactivation

Compensation backlight (lumière arrière): CODE 7 0 activation, CODE 7 1 désactivation

CODE 9 0: validation du "device phase delay mode"

CODE 3 X (0÷3): configuration de la vitesse du zoom

CODE 1 3 X (0÷3): configuration de la vitesse du focus

CODE 1 0 0 0: vitesse shutter *

CODE 1 0 0 1: niveau lock de ligne *

CODE 1 0 0 2: réglage balance blanc R-B *

CODE 1 0 0 3: réglage balance blanc M-G *

CODE 1 0 0 4: gain*

CODE 1 0 0 5: niveau auto-iris *

CODE 1 0 0 6: auto-iris peak *

**) après l'introduction du code est demandée l'introduction d'une valeur de 0 à 40000. La signification de cette valeur est décrite dans le manuel d'utilisation du dôme.*

6.13.10 Courbe de vitesse

Les domes et les récepteurs que acceptent le protocole Pelco D peuvent répondre d'une façon différent aux commandes Pan et Tilt, avec de mouvements non suffisamment fluides ou une vitesse trop élevée en cas de zoom poussé au maximum.
Pour permettre une meilleure utilisation de ces domes il est conseillé d'essayer les quatre courbes de vitesse disponibles, en choisissant celle qui permet une meilleure réponse.

CODE 1 1: première courbe de vitesse

CODE 1 2: deuxième courbe de vitesse

CODE 1 3: troisième courbe de vitesse

CODE 1 4: quatrième courbe de vitesse

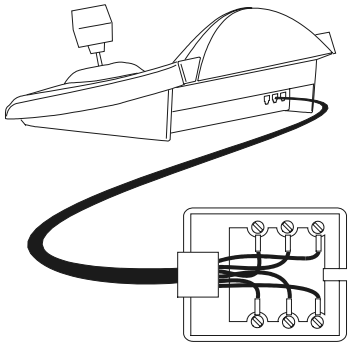
6.14 Dôme Samsung

6.14.1 Matériel et documents de référence

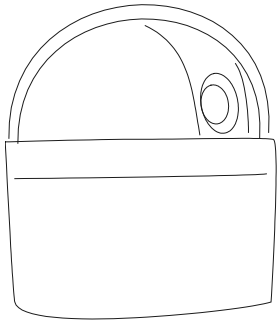
Dôme Samsung SCC-641
Dome Samsung SCC-643P
Samsung Protocol

6.14.2 Connexion

6.14.2.1 Câble



	SCC-641	
Blanc	***RS485A***	Txd +
Jaune	***RS485B***	Txd -
	SCC-643	
Blanc	***RS485A***	Rxd +
Jaune	***RS485B***	Rxd –

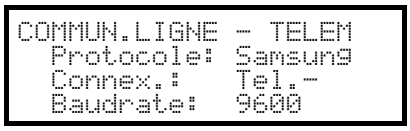


6.14.2.2 Configuration du dôme

Le numéro du dôme doit être correctement configuré. Se reporter au manuel correspondant.
La vitesse de transmission peut être sélectionnée: 4800, 9600 (par défaut), 19200, 38400 baud.
Pour la Dome SCC-643 configurer la modalité FULL DUPLEX. Selon les exigences de l'installation on peut configurer la modalité HALF DUPLEX: dans ce cas la connexion est identique de la Dome SCC-641, sur les pôles Txd+ et Txd-.

6.14.2.3 Configuration du pupitre

Pour configurer le pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE – TELEMETRIE, doit être défini suivant:



La vitesse de transmission doit correspondre à celle du dôme.

6.14.3 Configuration

La configuration du dôme est en grande partie réalisée par menu sur écran.
Certains paramètres peuvent être configurés par la pression de combinaison de touches ou par un code.
Pour toutes les opérations de configuration du dôme, le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu VALIDATION / FONCTIONS / CONFIG REC.).

6.14.3.1 Configuration OSM

Connecter directement le dôme au pupitre et raccorder un moniteur à la sortie vidéo du dôme.
Le pupitre DCJ entre en mode spécifique durant la configuration du dôme.

SET RECEIV début de la configuration du dôme.

Le dôme montre le menu sur l'écran; le pupitre indique sur l'afficheur le changement de mode:

ESC fin de la configuration

Joystick : mouvement dans les menus

Zoom , Focus FOCUS N / FOCUS F, Iris IRIS O / IRIS C si prévu

ENTER: entrée dans les sous-menus

5 : touche '5' si nécessaire, suivant l'indication dans le manuel du dôme

6.14.4 Auto-pan

A.PAN: démarrage de l'auto-pan

END A.PAN: interruption de l'auto-pan

6.14.5 Preset (pré position), scan (balayage), home, patrol (patrouille)

Attention! Les indications 'Scan' et 'Patrol' figurant dans le manuel du dôme n'ont pas exactement la même signification que dans ce manuel: pour des raisons pratiques, les fonctions assument une signification 'standard' et non celle proposée dans le manuel du dôme.

'preset' (associé à la touche PRESET*)* indique l'action de mémoriser la position choisie

'scan' (associé à la touche SCAN*)* indique le mouvement de tourelle vers une position mémorisée précédemment; (dans le manuel du dôme cette fonction est nommée preset)

'patrol' (associé à la touche PATROL*)* indique une série de 'scan', où les positions mémorisées précédemment sont montrés en séquence les uns après les autres; (dans le manuel du dôme, cette fonction est nommée 'scan')

La mémorisation des positions de preset est différent par rapport au modèle du dôme:
SCC-641P: seulement par On Screen Menu
SCC-643P: par On Screen Menu ou par le clavier avec les commandes directs

SCAN X X X (0÷127): mouvement vers la position de preset X mémorisée précédemment

PRESET X X X (0÷127): mémorisation de la position de preset X (seulement pour le modèle SCC-643P)

HOME: mouvement vers la position de Home, correspondant à la position de preset 1

PATROL: démarrage patrol

END PATROL: interruption patrol

6.14.6 Pattern (patrouille)

Les 3 pattern sont définis durant la programmation OSM.

F1 démarrage pattern numéro 1

END F1 fin pattern numéro 1

F2 démarrage pattern numéro 2

END F2 fin pattern numéro 2

F3 démarrage pattern numéro 3

END F3 fin pattern numéro 3

6.14.7 Autres fonctions

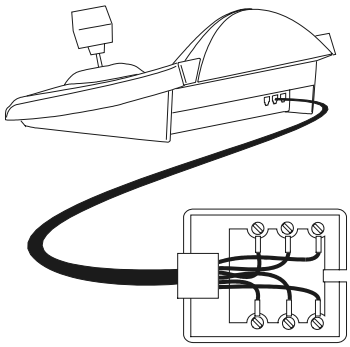
A.FOCUS: activation de l'autofocus

AUX X (1÷4): activation / désactivation (toggle) du relais X.

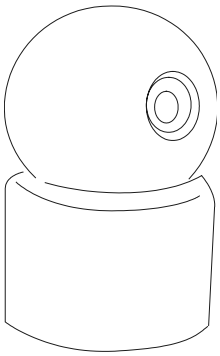
6.15 Dôme Santec

6.15.1 Connexion

6.15.1.1 Câble



Blanc	***RS485A***	TX +
Jaune	***RS485B***	TX -



6.15.1.2 Configuration du dôme

Le numéro et le protocole du dôme doivent être correctement configurés.
La vitesse de transmission en bauds peut être sélectionnée en 2400 (défaut), 4800 et 9600.
Se reporter au manuel du dôme.

6.15.1.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être défini comme suit:

```
COMMUN.LIGNE - TELEM.
  Protocole: Santec
  Connex.:    Tel.-
  Vit. trans.: 2400
```

La vitesse de transmission en bauds doit correspondre à celle choisie pour le dôme.

6.15.2 Configuration

La configuration du dôme est en grande partie réalisée au moyen du Menu sur écran.
Pour toutes les opérations de prédéfinition du dôme, le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu VALIDATION / FONCTIONS / CONFIG TELEM.).

6.15.2.1 Configuration OSM

Connecter directement le dôme au pupitre conformément au schéma indiqué, et connecter un moniteur à la sortie vidéo du dôme.

SET RECEIV début de la configuration du dôme.

Le dôme montre le menu sur écran; le pupitre affiche le changement de mode:

```
      SANTEC
  MENU SUR ECRAN

  Esc pour terminer
```

ESC fin de la configuration.

La touche **ESC** prévue par les procédures de configuration du dôme est remplacée par la touche CLEAR.

Attention! À la fin de la configuration du dôme, presser ESC *pour rétablir le fonctionnement normal du pupitre.*

Manche à balai ◄●►: mouvement du curseur dans les menus.

SHIFT: remplace la touche **CTRL**.

CLEAR: remplace la touche **ESC**.

PATROL: correspond à la touche **TOUR**.

F1: correspond à la touche **PATTERN**.

HOME: correspond à la touche **HOME**.

MENU: correspond à la touche **MENU**.

ENTER: accepte et termine la modification d'un texte d'identification.

: changement textes d'identification.

Le mouvement de tourelle est fréquemment requis à l'intérieur des menus.

Dans ce cas, maintenir SHIFT enfoncée et ne la relâcher que lorsque le mouvement est terminé:

SHIFT : contrôle Pan et Tilt.

SHIFT : contrôle zoom.

SHIFT FOCUS N, SHIFT FOCUS F: contrôle focus.

SHIFT IRIS O, SHIFT IRIS C: contrôle iris.

Certains raccourcis pour la configuration du dôme (par ex., l'entrée directe dans le menu **PRÉPOSITION** sur pression de la touche PRESET) ne sont pas validés si la même fonction peut être rappelée du menu principal.

6.15.3 Préposition , balayage, home

PRESET X (1÷240): mémorisation de la position actuelle comme position de préposition nr. X

END PRESET X (1÷240): effacement de la position de préposition *X*

SCAN X (1÷240): mouvement vers la position de préposition *X* mémorisée précédemment

HOME: mouvement vers la position Home

6.15.4 Balayage automatique, Patrouille et Modèle

Le dôme dispose de 8 tracés de balayage automatique, 8 rondes et 4 modèles, configurés sur le Menu sur écran.

A.PAN (1÷8): démarrage balayage automatique X

PATROL (1÷8): démarrage ronde X

F1 (1÷4): démarrage modèle X

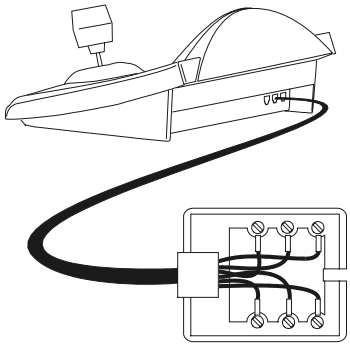
6.16 Dôme Sensormatic / American Dynamics

6.16.1 Matériel et documents de référence

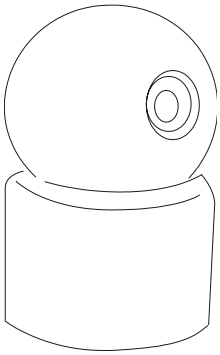
Dôme Sensormatic DeltaDome II
Rs-422/RS-485 Communication Protocols, 8000-2694-01, Rev.A

6.16.2 Connexion

6.16.2.1 Câble



Blanc	***RS485A***	RX +
Jaune	***RS485B***	RX -



6.16.2.2 Configuration du dôme

Le numéro du dôme doit être correctement configuré. Se reporter au manuel correspondant.

6.16.2.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être défini comme suit:

```
COMMUN.LIGNE - TELEM
 Protocole: Sensorm.
 Connex.:   Tel.-
 Baudrate:  4800
```

La vitesse de transmission en bauds est fixe (4800 bauds).

6.16.3 Configuration

La configuration du dôme est en grande partie réalisée sur menu écran (OSM).
Certains paramètres sont configurés en agissant sur une combinaison de touches ou avec code spécifique.
Pour toutes les opérations de configuration du dôme le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu MISE EN SERVICE / FONCTIONS / CONFIG.REC.).

6.16.3.1 Configuration OSM

Connecter le dôme au pupitre selon le schéma indiqué, et connecter un moniteur à la sortie vidéo du dôme.

SET RECEIV début de la configuration du dôme.

Le dôme montre le menu sur l'écran; le pupitre indique sur l'afficheur le changement de mode:

```
   SENSORMATIC
 MENU SUR ECRAN

 Esc pour terminer
```

ESC fin de la configuration

Joystick ◂◆▸: mouvement du curseur dans les menus

ENTER ou FOCUS N / FOCUS F: sélection d'un sous-menu

INC ou augmentation d'une valeur; curseur à droite dans la définition des textes

DEC ou diminution d'une valeur; curseur à gauche dans la définition des textes

6.16.4 Preset (pré position), scan (balayage), home

PRESET X (1÷7): mémorisation de la position actuelle comme position de preset numéro X

SCAN X (1÷7): déplacement vers la position *X* mémorisée précédemment

HOME: mouvement vers la position de Home, correspondant à la position de preset 1

6.16.5 Modèle et "apple peel" (patrouille)

F1, F2, F3 démarrage modèle 1, 2, 3 (mode "répéter")

SET F1, SET F2, SET F3 démarrage modèles 1, 2, 3
le pupitre affiche la page-écran de définition modèle:

```
   SENSORMATIC
DEFINITION MODELE x

  Esc pour terminer
```

déplacer le Joystick et presser les touches contrôle zoom et focus pour la définition du modèle; une fois la définition terminée, appuyer ESC pour mémoriser.

END F1, END F2, END F3 effacement modèle 1, 2, 3.

SHIFT F2 démarrage "apple peel"

6.16.6 Relais

Les quatre relais sont contrôlés individuellement par un code. le code indique les relais devant être activés ; ceux non indiqués dans le code sont considérés comme désactivés. L'ordre dans lequel les numéros des relais sont introduits dans le code est sans importance.

Par ex.:

CODE 1 3 (ou CODE 3 1) active les relais 1 et 3; les relais 2 et 4 sont désactivés

CODE 1 3 4 (ou CODE 3 4 1, CODE 4 1 3, etc.) active les relais 1, 3 et 4; le relais 2 est désactivé

CODE 0 désactivation de tous les relais

6.16.7 Autres fonctions

A.FLIP autoflip (rotation automatique)

A.FOCUS autofocus

CODE 9 9 9 9 remise à l'état initial à distance du dôme

6.16.7.1 Retard VPhase

SHIFT IRIS O l'augmentation du retard VPhase est continue jusqu'au relâchement de la touche IRIS O

SHIFT IRIS C la diminution du retard VPhase; est continue jusqu'au relâchement de la touche IRIS C

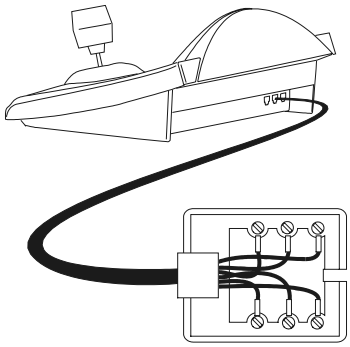
6.17 Dôme Star

6.17.1 Matériel et documents de référence

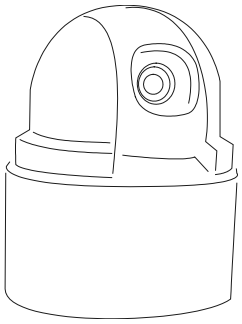
Dôme Star SMD
MD200 Series Control Command Reference, rev.2.02, September 1, 1999

6.17.2 Connexion

6.17.2.1 Câble



Blanc	***RS485A***	Data +
Jaune	***RS485B***	Data -



6.17.2.2 Configuration du dôme

Le numéro du dôme doit être correctement configuré. Se reporter au manuel du dôme.

6.17.2.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être défini comme suit:

```
COMUN.LIGNE - TELEM.
  Protocole: Star
  Connex.:   Tel.-
  Baudrate:  9600
```

La vitesse de transmission en bauds est fixe (9600 bauds).

6.17.3 Preset (prépposition), scan (balayage), home

PRESET X X (0÷63): mémorisation de la position actuelle comme position de preset numéro X

END PRESET X X (0÷63): annulation de la position de preset numéro X

SCAN X X (0÷63): mouvement vers la position de preset numéro X mémorisée précédemment

HOME: mouvement vers la position de Home, correspondant à la position de preset 1.

6.17.4 Autopan, patrol (patrouille), tour (ronde)

Dans les dômes Star, les fonctions Autopan et Patrol sont respectivement appelées Swing et Groupe. En outre, l'autopan peut être de type horizontal (Pan Swing) ou vertical (Tilt Swing).
Le **swing** est un mouvement à l'intérieur des limites horizontales ou verticales de deux positions définies de preset.
Le **groupe** est un mouvement continu entre une série de positions de preset.
Le **tour** permet d'unir différents groupes en une séquence unique de positions.

6.17.4.1 Swing

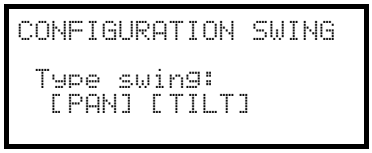
A.PAN Démarrage du swing

À la pression de la touche est demandé le type de swing devant être démarré, *Pan* ou *Tilt*:

Sélectionner au moyen du Joystick ◂●▸ et confirmer avec ENTER. END A.PAN Désactivation du swing

SET A.PAN Configuration du swing

À la pression des touches est demandé le type de swing devant être démarré, *Pan* ou *Tilt*:



Sélectionner au moyen du Joystick ◂●▸ et confirmer avec ENTER.

Sélectionner les différentes options au moyen du Joystick ▲● ▼ et confirmer avec ENTER.

Introduire les numéros des positions de preset choisies comme limites du swing.

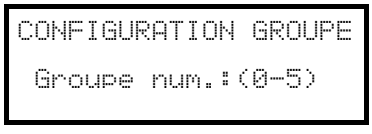
Introduire le temps de pause lorsque la position est atteinte.

Introduire la vitesse de swing, de 1 (lente) à 64 (rapide).

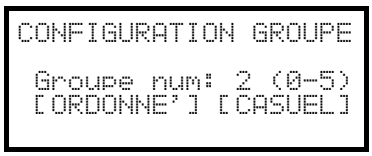
6.17.4.2 Groupes

PATROL démarrage d'une séquence de groupe.

À la pression de la touche est demandé le mode d'activation:



Introduire le numéro du groupe (de 0 à 5).



Sélectionner au moyen du Joystick ◂●▸ si les positions doivent être demandées selon l'ordre de configuration ou en séquence casuelle et confirmer.

END PATROL interruption d'une séquence de groupe.

Attention! Tant que la fonction Groupe n'est pas désactivée, le dôme ne répond pas aux commandes du pupitre.

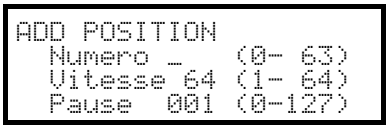
SET PATROL configuration des séquences de groupe.

Suite à la pression de la touche, le numéro du groupe devant être modifié est demandé:

Introduire le numéro du groupe devant être modifié (de 0 à 5)

Sélectionner au moyen du Joystick pour modifier ou éliminer le groupe. Confirmer avec ENTER.

Lors de l'entrée dans ce menu, le groupe a été effacé. Choisir plusieurs fois la ligne "Add position" pour redéfinir la séquence de positions du groupe. Lorsque la séquence est complète, sélectionner "Sauve et sort"



Introduire la position désirée, la vitesse de scan et la pause en secondes une fois la position atteinte. Pour "Vitesse" et "Pause" sont proposées des valeurs par défaut pouvant être modifiées.

6.17.4.3 Tour

Un tour, défini comme l'assemblage d'une série de groupes, est disponible. Consulter le manuel du dôme pour tout détail supplémentaire.

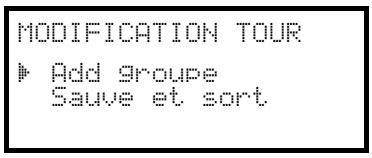
F1 début tour

END F1 fin tour

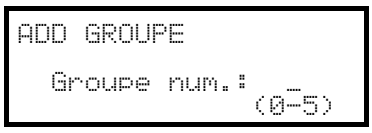
SET F1 configuration tour

Sur pression de la touche est demandé le type de modification devant être apportée au tour:

Sélectionner au moyen du Joystick pour modifier ou supprimer le tour. Confirmer avec ENTER.



Lors de l'entrée dans ce menu, le tour a été effacé. Sélectionner plusieurs fois la ligne "Add groupe" pour redéfinir la séquence de groupes du tour. Quand la séquence est complète, sélectionner "Sauve et sort"



Introduire le groupe à ajouter à la séquence du tour.

6.17.5 Configuration

Le dôme peut être configuré en pressant une combinaison de touches ou en introduisant un code spécifique. Pour toutes les opérations de configuration du dôme, le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu MISE EN SERVICE / FONCTIONS / CONFIG.REC.).

6.17.5.1 Contrôle exposition

CODE 1 mode AE

CODE 2 priorité

CODE 2 1 shutter flickerless (sans scintillement)

CODE 2 2 augmentation de la valeur shutter

CODE 2 3 diminution de la valeur shutter

CODE 2 4 augmentation iris ouvert, CODE 1 2 4 iris ouvert

CODE 2 5 augmentation iris fermé, CODE 1 2 5 iris fermé

CODE 3 manuel

CODE 3 1 augmentation de la valeur shutter

CODE 3 2 diminution de la valeur shutter

CODE 3 3 augmentation iris ouvert, CODE 1 3 3 iris ouvert

CODE 3 4 augmentation iris fermé, CODE 1 3 4 iris fermé

CODE 3 5 augmentation du gain

CODE 3 6 diminution du gain

CODE 3 7 gain positif maximal

CODE 3 8 gain négatif maximal

6.17.5.2 Autres configurations

Autofocus: CODE 4 activation, CODE 5 désactivation, CODE 6 un shot (un déclenchement)

Balance de blanc: CODE 1 0 auto, CODE 1 1 un shot (un déclenchement)

Exposition: CODE 4 0 plus claire, CODE 4 1 plus sombre, CODE 4 2 par défaut

Mode autopower: CODE 7 validation, CODE 8 invalidation

Zoom numérique: CODE 5 0 activation, CODE 5 1 désactivation

CODE 1 9 9 9 synchronisme vidéo interne

CODE 1 X X X (0÷359): synchronisme vidéo externe (*X* phases en degrés)

6.17.6 Autres fonctions

A.FLIP autoflip

A.FOCUS activation autoflip

CODE 9 9 9 9 remise à l'état initial du dôme

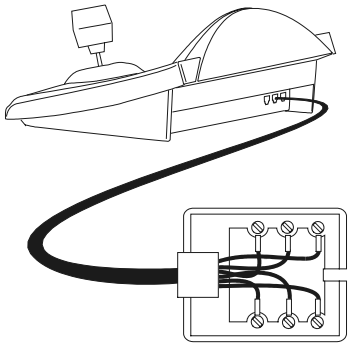
6.18 Dôme VCL

6.18.1 Matériel et documents de référence

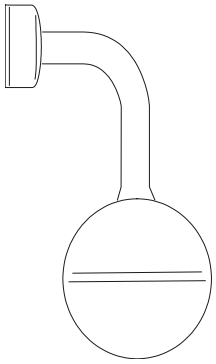
Dôme VCL 8” Internal Orbiter
Details of VCLTP Protocol, file ref. CIMICRO8 26.05.99

6.18.2 Connexion

6.18.2.1 Câble



Blanc	***RS485A***	D +
Jaune	***RS485B***	D -



6.18.2.2 Configuration du dôme

Le numéro du dôme doit être correctement configuré. Se reporter au manuel correspondant.
Le masquage n’est pas possible au départ du DCJ, cette fonction ne peur être réalisée qu’à travers la matrice VCL.

6.18.2.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être défini comme suit:

```
COMMUN.LIGNE - TELEM
  Protocole: Vcl
  Connex.:   Tel.-
  Baudrate:  9600
```

La vitesse de transmission en bauds est fixe (9600 bauds).

6.18.3 Configuration

Pour toutes les opérations de configuration du dôme le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu MISE EN SERVICE / FONCTIONS / CONFIG.REC.).

6.18.4 Preset (prépposition), scan (balayage), home

PRESET X X X (0÷127): mémorisation de la position choisie comme position de preset numéro X

SCAN X X X (0÷127): mouvement vers la position X mémorisée précédemment

HOME: mouvement vers la position de Home, correspondant à la position de preset 1

6.18.5 Auto-pan et tour

L'auto-pan est réglé entre les positions de preset 1 et 2, en modifiant le tour 4. La précédente configuration du tour 4 est perdue.

6.18.5.1 Autopan

A.PAN démarrage de l'auto-pan

END A.PAN interruption de l'auto-pan

6.18.5.2 Tour

Le tour correspond au patrol. 4 séquences de tour sont disponibles.

PATROL démarrage du tour

Sur pression de la touche est demandé le numéro de tour devant être activé:

Introduire le numéro de tour (1-4), ou 0 pour indiquer le dernier tour interrompu.

END PATROL interruption du tour

SET PATROL configuration des rondes

Suite à la pression des touches le numéro du tour devant être modifié est demandé:

Introduire le numéro du tour (1-4).

Lors de l'entrée dans ce menu, le tour a été effacé. Sélectionner plusieurs fois la ligne Add position pour redéfinir la séquence de positions du tour. Quand la séquence est complète, sélectionner Sauve et sortir

Introduire la position désirée, la vitesse de scan et le temps de pause en seconde. Pour "Vitesse" et "Pause" les valeurs proposées par défaut sont modifiables.

6.18.6 Configuration de la caméra

Les paramètres du mode IR et de la rotation automatique sont configurés simultanément. Seuls quelques VCL permettent le changement mono/couleur. En cas d'éclairage infrarouge, il est conséillé d'activer le mode IR.
La rotation automatique de 180° est faite une fois atteinte la limite max. du mouvement vers le bas.

CODE 1 : mode IR désactivé, autoflip désactivée

CODE 2 : mode IR activé, autoflip désactivée

CODE 3 : mode IR désactivé, autoflip activée

CODE 4 : mode IR activé, autoflip activée.

6.18.7 Objectif

Autoflip: A.FOCUS activation, END A.FOCUS désactivation

Auto-iris: A.IRIS activation, END A.IRIS désactivation

Changement mono/couleur: F1 activer/désactiver (toggle), SHIFT F1 automatique

6.18.8 Autres fonctions

A.FLIP autoflip

Mode alarme: F2 activé, END F2 désactivé

Relais: SET AUX activé, END AUX désactivé

WASHER activation du washer

WIPER activation du wiper

6.19 Récepteurs Videotec/Linxs

Le fonctionnement des récepteurs de télémétrie Videotec et Linxs dépend du modèle choisi. Le tableau ci dessous montre des différents modèles:

	DTRX3	DTRX1 avec DTRP	DTRX1 sans DTRP	DTRXDC	DTMRX	MICRODEC
Protocole Videotec	✓	✓	✓	✓	✓	✓
Protocole Macro	✓	-	-	-	-	-
Fonctions de base	✓	✓	✓	✓	✓	✓
Vitesse variable	-	-	-	✓	-	-
Auto-pan toggle	✓	✓	✓	✓	✓	-
Auto-pan début/fin	✓[1]	-	-	-	-	-
Nombre de relais	4	4	4	4	1	-
Relais toggle	✓	✓	✓	✓	✓	-
Relais activ./désact.	✓[1]	-	-	-	-	-
Patrol standard (14 pos.)	✓	✓	-	✓	-	-
Patrol étendue (90 pos.)	✓[1,2]	-	-	-	-	-

[1)] uniquement avec protocole Macro
[2)] 40 positions

6.20 Récepteurs Videotec et Linxs avec protocole Videotec

6.20.1 Matériel de référence

Récepteurs de télémétrie Videotec et Linxs:
DTRX1, DTRX3 (avec protocole Videotec), DTRXDC, DTMRX, MICRODEC

6.20.2 Configuration des récepteurs

La nouvelle génération de récepteurs Videotec offre le choix entre deux types de protocole (Videotec et Macro). Ce chapitre fait uniquement référence au protocole Videotec.
Pour toutes les opérations de configuration du dôme le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu MISE EN SERVICE / FONCTIONS / CONFIG.REC.).
Le numéro du récepteur doit être correctement configuré. Se reporter au manuel correspondant. La vitesse de transmission en bauds peut être sélectionnée: 1200, 9600 (par défaut).

6.20.2.1 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être défini comme suit:

```
COMMUN.LIGNE - TELEM
 Protocole: Videotec
  Connex.:  Tel.-
  Baudrate: 9600
```

Récepteurs Videotec

La vitesse de transmission en bauds doit correspondre à celle choisie pour le récepteur.

```
COMMUN.LIGNE - TELEM
  Protocole: Linxs
  Connex.:   Tel.-
  Baudrate:  9600
```

Récepteurs Linxs

La vitesse de transmission en bauds doit correspondre à celle choisie pour le récepteur.

6.20.3 Connexion

6.20.3.1 Câble

Les récepteurs Videotec et Linxs peuvent être directement connectés aux pupitres au moyen du câble téléphonique fourni (pour essais et contrôle), ou sur des distances max. de 1200 m au moyen du câble de connexion standard décrit au *§ 3.3 - Raccordement standard, page 11.*

6.20.4 Preset (prépposition), scan (balayage), home

PRESET X X (1÷14): mémorisation de la position actuelle comme position de preset numéro X

SCAN X X (1÷14): mouvement vers la position X mémorisée précédemment

HOME: mouvement vers la position de Home, correspondant à la position de preset 1

6.20.5 Auto-pan

A.PAN activation / désactivation auto-pan (toggle)

6.20.6 Patrol (patrouille)

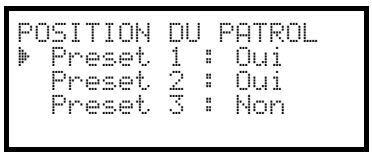
La séquence patrol est un cycle de positions de preset programmé avec un temps fixe de pause pour chaque preset. Le patrol standard prévoit un maximum de 14 positions.

PATROL démarrage patrol

SET PATROL configuration patrol

Sur pression des touches est proposé un menu de modification patrol.
La modification du patrol n'est validée qu'au moment de la transmission de la configuration au récepteur:

Sélectionner "Positions" pour définir la séquence de patrol.



Au moyen du Joystick, sélectionner chaque preset et le valider (Joystick à droite) ou non (Joystick à gauche). ESC pour terminer.

Sélectionner Pause pour déterminer le temps de pause pour chaque preset. Le temps est le même pour toutes les positions.

Introduire un temps de 1 à 60 secondes.

Sélectionner Transmission pour transmettre la configuration du patrol au récepteur.

6.20.7 Relais

Quand une activation / désactivation relais est demandée, sur l'afficheur apparaît toujours l'indication "4 relais disponibles". Le nombre des relais peut en fait varier en fonction du modèle de récepteur connecté, comme décrit au tableau "Fonctions disponibles pour chaque modèle de récepteur".

AUX activation / désactivation relais (toggle); sur pression de la touche est demandé le numéro du relais.

6.20.8 Autres fonctions

WASHER activation du washer

WIPER activation du wiper

6.21 Récepteurs Videotec avec protocole Macro

6.21.1 Remarque

Le protocole Macro s'applique à une gamme de produits prévoyant des fonctions extrêmement différenciées. Consulter le manuel du récepteur pour connaître les fonctions disponibles.

6.21.2 Matériel de référence

Récepteur de télémétrie Videotec DTRX3.

6.21.3 Connexion

6.21.3.1 Câble

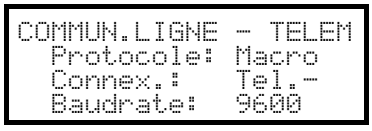
Les récepteurs Videotec et Linxs peuvent être directement connectés au pupitre au moyen du câble téléphonique fourni (pour essais et contrôle), ou sur des distances arrivant à 1200 m au moyen du câble de connexion standard décrit au *§ 3.3 - Raccordement standard, page 11.*

6.21.3.2 Configuration du récepteur

La nouvelle génération de récepteurs Videotec offre le choix entre 2 types de protocole (Videotec et Macro).
Ce chapitre fait uniquement référence au protocole Macro. Configurer les récepteurs avec attention conformément aux indications du manuel correspondant.
Pour toutes les opérations de configuration du dôme le pupitre doit être validé à la CONFIGURATION DE LA TÉLÉMÉTRIE (menu MISE EN SERVICE / FONCTIONS / CONFIG.REC.).
Le numéro du récepteur doit être configuré correctement. Se reporter au manuel correspondant.
La vitesse de transmission en bauds peut être sélectionnée: 1200, 9600 (par défaut), 19200, 38400 bauds.

6.21.3.3 Configuration du pupitre

Durant la configuration du pupitre, le sous-menu COMMUNICATIONS / LIGNE - TELEMETRIE, doit être défini comme suit:



La vitesse de transmission en bauds doit correspondre à celle choisie pour le récepteur

6.21.4 Configuration

SET RECEIV début de la configuration

END RECEIV fin de la configuration et remise à l'état initial du récepteur

6.21.5 Auto-pan

A.PAN activation / désactivation auto-pan (toggle)

SET A.PAN activation de l'auto-pan

END A.PAN désactivation de l'auto-pan

6.21.6 Preset (prépposition), scan (balayage), home

PRESET X X (1÷99): mémorisation de la position choisie comme position de preset numéro X

END PRESET X X (1÷99): annulation de la position de preset numéro X

SET END PRESET : effacement de toutes les positions de preset

SCAN X X (1÷99): mouvement vers la position de preset *X* mémorisée précédemment

HOME: mouvement vers la position de Home

SET HOME: mémorisation de la position choisie comme “position de home”

END HOME: annulation de la position de home.

6.21.7 Patrol (patrouille)

La séquence patrol est un cycle de positions de preset programmé avec un temps fixe de pause pour chaque preset . Le protocole Macro prévoit la gestion de deux types: patrol standard et patrol étendu.

6.21.7.1 Patrol (patrouille) standard

Le patrol standard correspond à celle déjà décrite au *§ 6.20.6 - Patrol (patrouille), page 82.*

PATROL activation / désactivation patrol standard (bascule)

SET PATROL configuration patrol standard

SHIFT PATROL activation patrol standard

END PATROL désactivation patrol standard

6.21.7.2 Patrol (patrouille) étendue

Le patrol étendue permet de gérer 99 positions de preset avec des temps de pause différenciés. Elle n’est disponible que sur certains modèles de récepteurs prévoyant le protocole Macro et équipés de preset.

F1 activation / désactivation patrol étendu (toggle)

SHIFT F1 activation patrol étendu

END F1 désactivation patrol étendu

SET F1 configuration patrol étendu

Sur pression des touches est proposé un menu de modification patrol étendu:

```
PARAMETRES DE PATROL
  Positions de/a
  Pause de defaut
▶ Pause individuelle
```

Sélectionner Positions de/a pour définir la séquence de patrol.

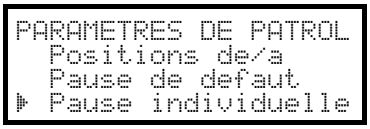
```
POSITIONS DE PATROL
  De: _       (1-99)
  A : _       (1-99)
```

Introduire la première et la dernière position de la séquence de patrol: la séquence de patrol comprend toutes les positions comprises entre ces deux extrêmes, rappelées l’une après l’autre

```
PARAMETRESPATROUILLE
  Positions de/a
  Pause de defaut
▶ Pause individuelle
```

Sélectionner “Pause par défaut” si l’on désire configurer un temps de pause identique pour toutes les positions: les pauses individuelles définies précédemment sont effacées.

Introduire la valeur de la pause par défaut, de 0 à 60 secondes.



Sélectionner Pause pos. partic. si l'on désire un temps de pause spécial pour un preset.

Introduire le numéro de la position et le temps de pause, de 0 à 60 secondes.

6.21.8 Relais

Quand une activation / désactivation relais est demandée, sur l'afficheur apparaît toujours l'indication "4 relais disponibles". Le nombre des relais peut en fait varier en fonction du modèle de récepteur connecté, comme décrit au tableau "fonctions disponibles pour chaque modèle de récepteur".

AUX activation/désactivation du relais (bascule); le numéro du relais est demandé, de 1 à 4.

SET **AUX** activation du relais; le numéro du relais est demandé

END **AUX** désactivation du relais; le numéro du relais est demandé

6.21.9 Optique

Autofocus: **A.FOCUS** activation, **END** **A.FOCUS** désactivation

Auto-iris: **A.IRIS** activation, **END** **A.IRIS** désactivation

6.21.10 Autres fonctions

WASHER activation du washer

WIPER activation du wiper

A.FLIP auto flip (inversion de l'image)

SET **A.FLIP** activation "digital flip"

END **A.FLIP** désactivation "digital flip"

7 Entretien

Le pupitre DCJ n'exige aucun entretien particulier.
Il est conseillé d'installer le pupitre sur une surface stable et de disposer les câbles d'alimentation et de position de façon à ne pas gêner l'activité de l'opérateur.

Les opérations de nettoyage doivent toujours être effectuées avec l'appareil hors fonction. Nettoyer périodiquement le pupitre au moyen d'un chiffon sec en coton; n'utiliser ni détergent ni chiffon mouillé.

8 Caractéristiques techniques

Alimentation:	100 - 240 V~ 47/63 Hz
Consommation:	15 W
Dimensions:	298 x 107 x 210 mm
Poids net (sans l'alimentation):	810g
Température de fonctionnement:	0 – 45°C
RS485	3 lignes configurables selon les appareilles connectés
RS232	1 ligne EIARS232C
Conformité:	EN50130-4 - EN50081-1 - EN60950 EN55022 Classe B - FCC Part. 15 Class B – 45°C
RS485	3 lignes configurables selon les appareilles connectés
RS232	1 ligne EIARS232C
Conformité:	EN50130-4 - EN50081-1 - EN60950 EN55022 Classe B - FCC Part. 15 Class B

eneo® est une marque propriété de Videor Technical E. Hartig GmbH
Distribution et vente à travers les distributeurs spécialisés.

VIDEOR TECHNICAL E. Hartig GmbH
Carl-Zeiss-Straße 8 · 63322 Rödermark/Allemagne
Tel. +49 (0) 60 74 / 888-0 · Fax +49 (0) 60 74 / 888-100
www.videortechnical.com

Nous nous réservons toutes modifications techniques.
© Copyright by VIDEOR TECHNICAL 03/05